



# Flüssigkeit (Fluid)

Unbegrenzte Deformation  
unter der Wirkung einer  
Schubspannung

$$\tau \rightarrow \gamma \rightarrow \infty$$

$$\tau \rightarrow \dot{\gamma} = \text{const.}$$

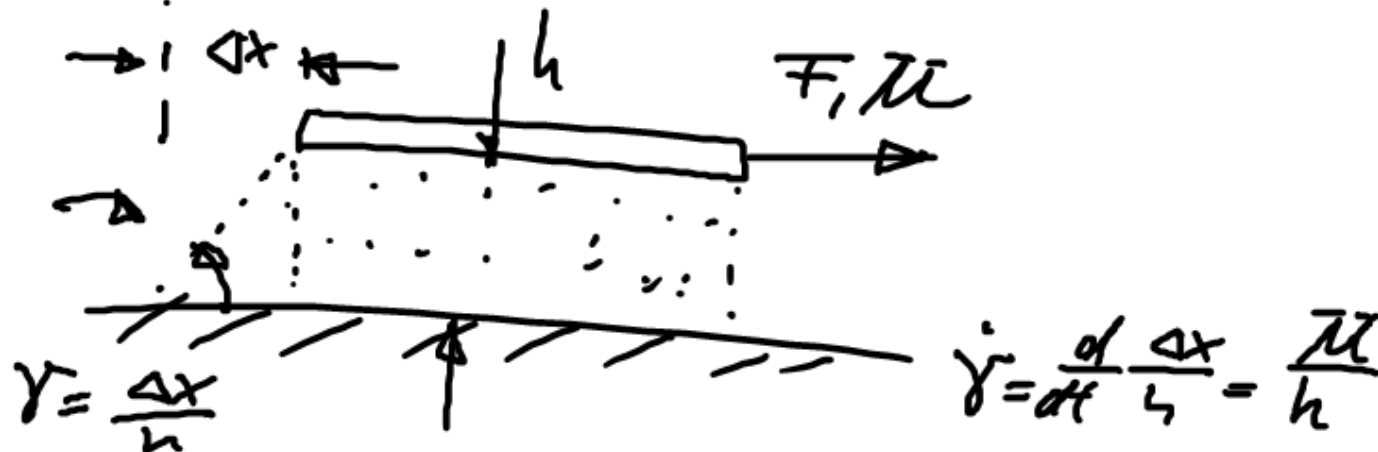
# Festkörper

Begrenzte Deformation  
unter Wirkung einer  
Schubspannung

$$\tau \rightarrow \gamma = \text{const.}$$

Schub.

Scherw.





Smarte Medien sind entweder  
Flüssigkeit oder Festkörper

Smarte Medien haben ein einstellbares Schalter

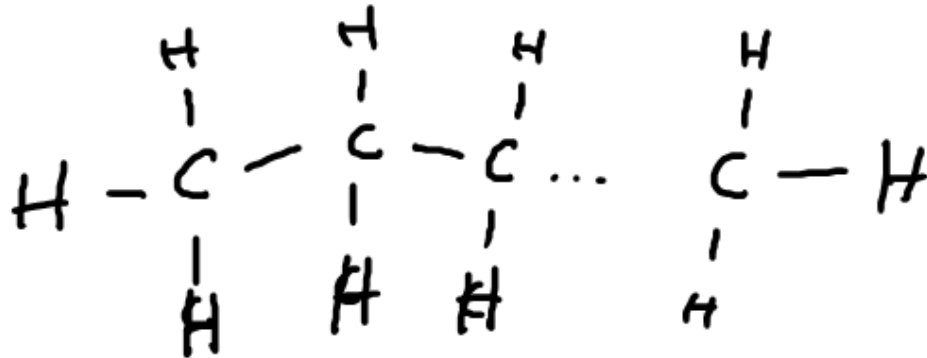
1.) Zeit  $\rightarrow$  Relaxationszeit des Mediums

2.)  $\mu$  Spannung  $\left\{ \begin{array}{l} \text{Unveränderliche Spannung} \\ \text{Veränderliche Spannung (Smart Material)} \end{array} \right.$

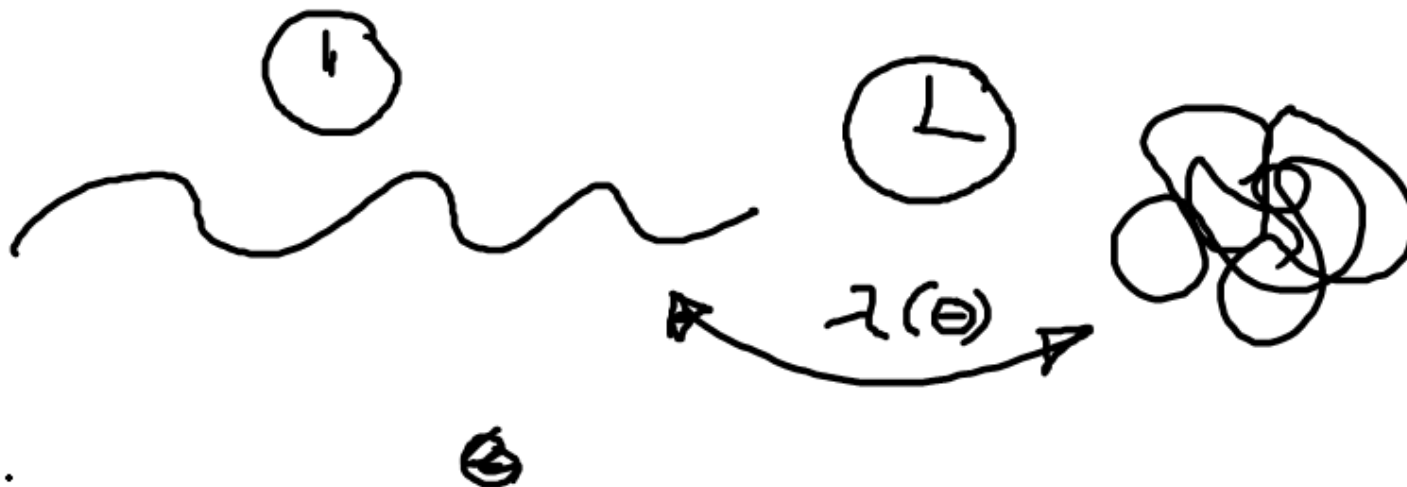
$\rightarrow$  Fließspannung des Mediums



Zu 1.) Medien mit Relaxationszeit  $\lambda$

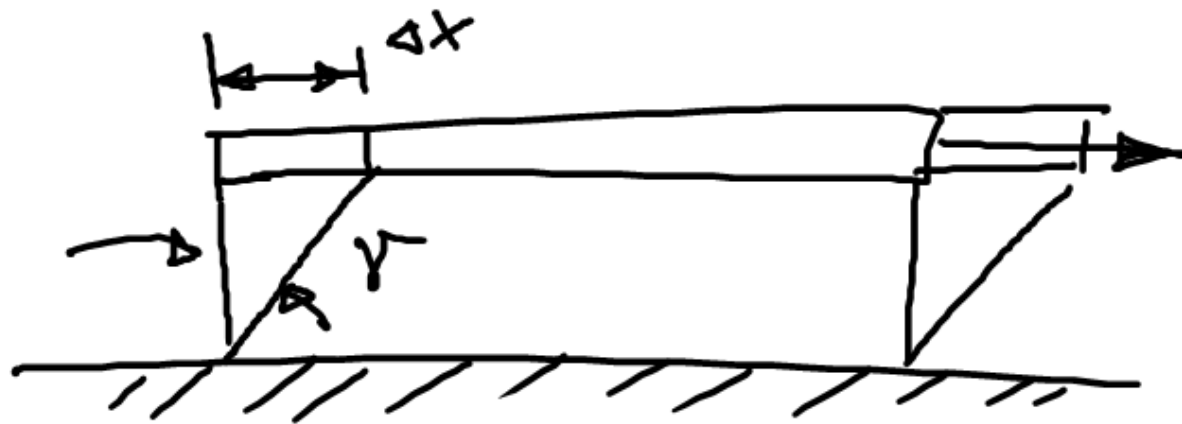


hohes Molekulargewicht  $M = \frac{\text{Masse}}{\text{Mol.}}$

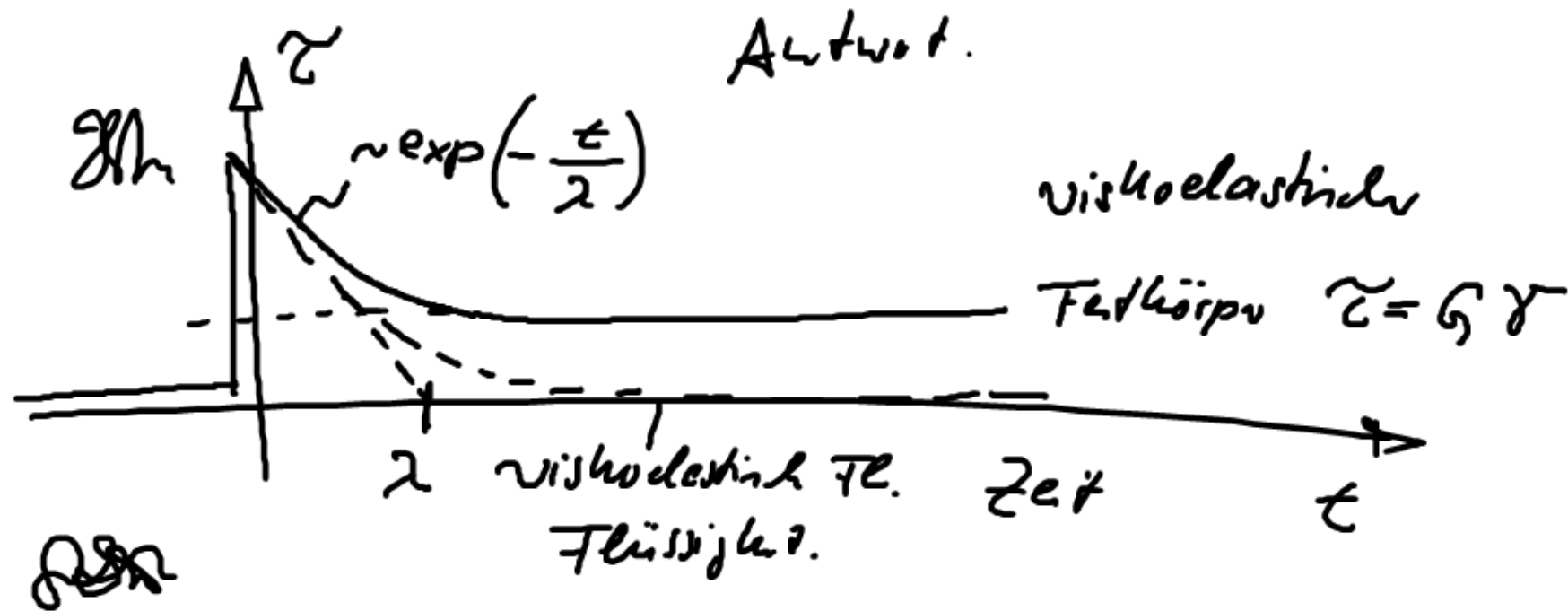




Die Relaxationszeit ist stark  
⊖ Temperaturabhängig!



Kinematisch gesteuert od.  
Bewegtes U+sm!



Relaxationsversuch.  $\rightarrow$  Bestimmung der Relaxationszeit.

# Einfachsten Materialmodelle

Festkörper  $\tau = \tau(\gamma)$

lineare Festkörper  $\tau \sim \gamma$  Hookesche Festkörper.

$$[\tau] = \frac{F}{L^2} \quad [\gamma] = 1$$

$$\tau = G \gamma$$

Die Materialkonstante  $G$  (Schubmodul)  
muss die Gleichung  $\tau \sim \gamma$  dimensions-  
konform sein.



TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT



Grundlagen der  
Turbomaschinen und  
Fluidsysteme



Flüssigkeit

allgemein  
Flüssigkeit

$$\tau = \tau(\dot{\gamma}) = \mu(\dot{\gamma}) \dot{\gamma}$$

lineare  
Flüssigkeit

$$\tau \sim \dot{\gamma}$$

Newtonsche Flüssigkeit

$$\tau = \mu \dot{\gamma}$$

$\mu$  ist die bef. dynamische Viskosität.

$$[\mu] = \frac{\text{N}}{\text{m}^2} \cdot \text{s} \quad \{\mu\} = \text{Pa} \cdot \text{s}$$

$$\mu_{\text{H}_2\text{O}} = 1 \text{ mPa} \cdot \text{s}$$

$$\nu = \frac{\mu}{\rho}$$

$\rho$  Dichte der Flüssigkeit  $\nu$  kinematische Viskosität.

$$[\nu] = \left[ \frac{\mu}{\rho} \right] = \frac{F}{L^2} T \frac{L^3}{M}$$

$$= \frac{\cancel{L} T L^3}{T^2 \cancel{L^2} \cancel{M}} = \frac{L^2}{T}$$

Hinweis:  $L^2/T$  taucht in allen Diffusionsgesetzen auf.

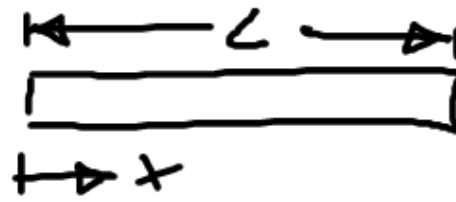
Diffusionsgleichung für eine beliebige Größe  $\phi$

$$\left. \begin{array}{l} \frac{\partial \phi}{\partial t} \sim \nabla \cdot \vec{j} \quad \text{Erhaltungssatz} \\ \vec{j} \sim \nabla \phi \quad \text{Maxwellgesetz} \end{array} \right\} \frac{\partial \phi}{\partial t} \sim \nabla \cdot \nabla \phi = \Delta \phi$$





Springsfeld 1D



$$\frac{\partial \phi}{\partial t} \sim \frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2}$$

$$\left[ \frac{\partial \phi}{\partial t} \right] = \left[ \frac{\phi}{T} \right]$$

$$\left[ \frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} \right] = \left[ \frac{\phi}{L^2} \right]$$

$$\frac{\partial \phi}{\partial t} = \textcircled{D} \frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2}$$

$$\left[ \textcircled{D} \right] = \frac{L^2}{T}$$



# Diffusion der Leistung (Rotation)

$$\frac{\partial \omega}{\partial t} = \nu \Delta \omega$$

$$\frac{\alpha}{\nu} = Pr$$

Prandtl-Zahl.

## Diffusion der Temperatur

$$\frac{\partial \Theta}{\partial t} = \alpha \Delta \Theta$$

$$\alpha = \frac{\lambda}{\rho c_p}$$

Temperaturleitkoeff.

$$\vec{q} = -\lambda \nabla \Theta$$

Wärmeleitkoeff.

Dicht.

$$\frac{D}{\nu} = Sc$$

Schmidt-Zahl.

c Konzentration

$$\frac{\partial c}{\partial t} = D \Delta c$$





Ähnlichkeit z. v. l. Teilchentransport,  
Temperaturtransport und Stofftransport! ▷

Ähnlichkeit wird für die experimentelle  
Bestimmung z. B. des Wärmeübergangskoeffizienten genutzt.

$$\nu_{\text{Wasser}} = \frac{\mu_{\text{Wasser}}}{\rho_{\text{Wasser}}} = \frac{1 \text{ mPa} \cdot \text{sec}}{10^3 \frac{\text{kg}}{\text{m}^3}} = 10^{-6} \frac{\text{m}^2}{\text{sec}}$$

$$\nu_{\text{Luft}} = 17 \times 10^{-6} \frac{\text{m}^2}{\text{sec}} > \nu_{\text{Wasser}}$$



D.h. bei Modellversuche kann es  
nimmend sich die höhere kinematische  
Viskosität von Wasser zu merken.

Bsp. Ziel ist gleiche Reynoldszahl im  $Re := \frac{L u}{\nu}$

Modell um in der Großanlage

Luft  $\nu_{Luft}$

Wasser  $\nu_{H_2O}$

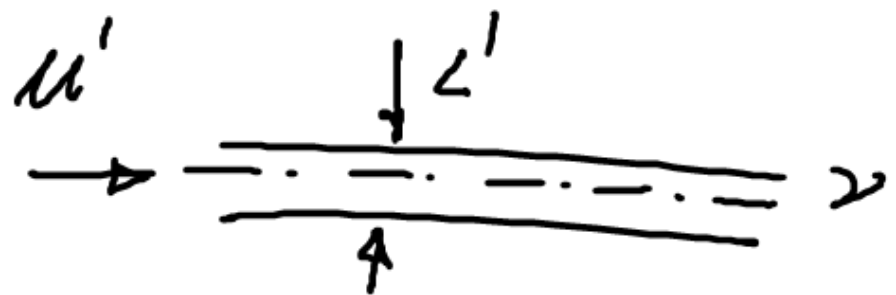
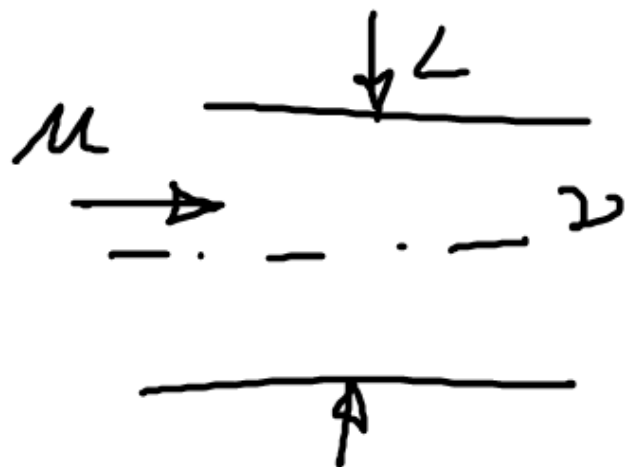
$$Re = \frac{L u}{\nu} = \frac{L' u'}{\nu_{H_2O}}$$

$\leadsto$  Maßstabsfaktor  $\alpha = \frac{L'}{L} = \frac{\text{Größe Original}}{\text{Größe Modell}}$



$Re = Re'$

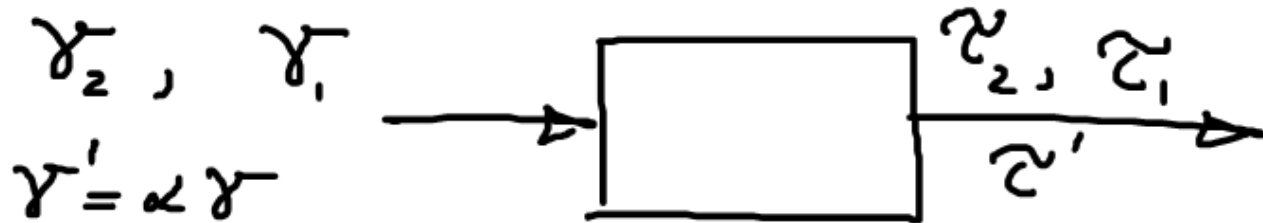
$$\frac{L'}{L} = \frac{\mu}{\mu'} \frac{v'}{v} = \frac{\mu}{\mu'} \frac{v_{H_2O}}{v_{Luft}} = \frac{\mu}{\mu'} \frac{1}{17}$$





Ein jedes Modell für ein viskoelastisches  
Flüssigmedium ist des sog.

Maxwell Modell (lineares Modell)



linear: Superposition ist möglich.

$$\gamma = \gamma_1 + \gamma_2 : \tau = \tau_1 + \tau_2$$
$$\gamma' = \alpha \gamma : \tau' = \alpha \tau$$



Blick in die Ursprunglichkeit der Spanns-  
kosten.

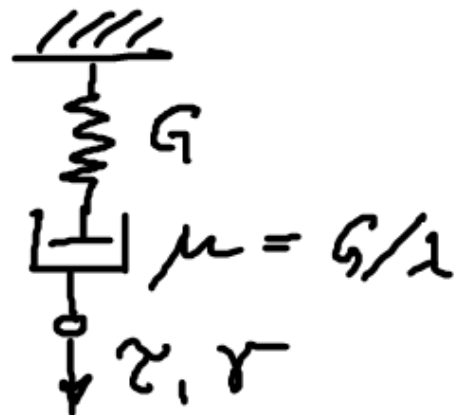
$$\underbrace{\tau + \frac{d\tau}{dt} \lambda}_{\text{viskose}} = \underbrace{G \gamma}_{\text{elastische}}$$

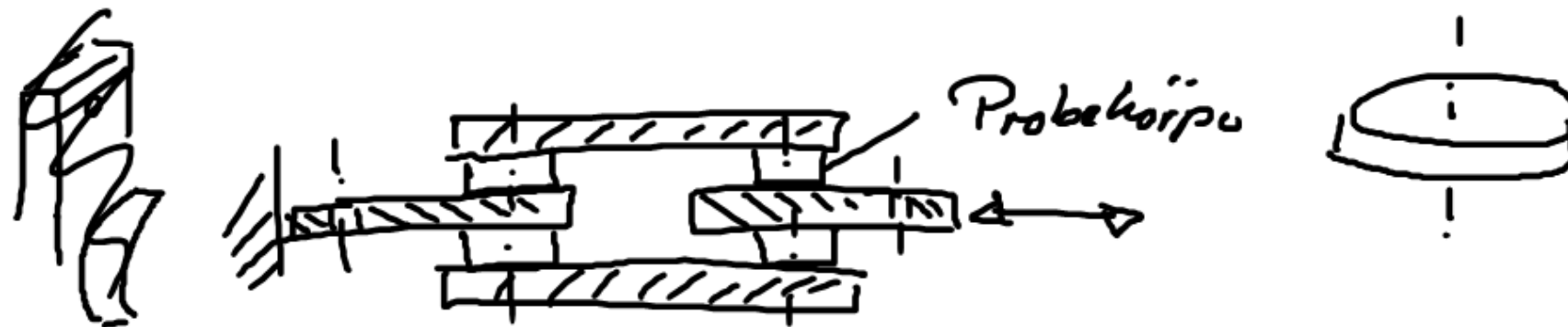
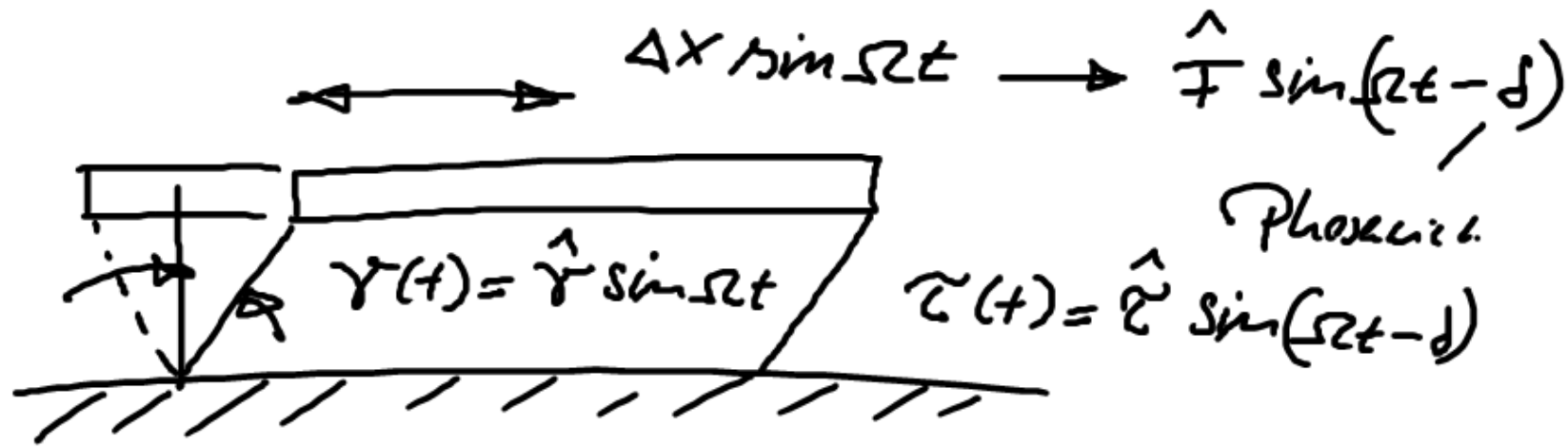
viskose  
Eigenschaft.

elastische Eigenschaft

Einfachste Modell für eine viskoelastische Flüssigkeit

Mechanisches Ersatzbild (Achtung nur eine Schenkel)





Dynamisch - Mechanische - Analyse.





Ergebnis  $y = \operatorname{Re}(\hat{y} e^{i\Omega t})$

$$e^{i\Omega t} = \cos \Omega t + i \sin \Omega t$$

$$i = \sqrt{-1}$$

Komplex Ergebnis

$$y_* = \hat{y} e^{i\Omega t} \quad \hat{y} \text{ komplex Amplitude}$$

Antwort

$$z_* = \hat{z} e^{i\Omega t} \quad \hat{z} \text{ komplexe Amplitude}$$

lin. Funktion von  $\hat{y}, \hat{z}$  Phasenwert  $\varphi$  ist



$$z + \lambda \dot{z} = G \gamma$$

$$\cancel{\hat{z} e^{i\Omega t}} + i\Omega \lambda \cancel{\hat{z} e^{i\Omega t}} = G \cancel{\hat{\gamma} e^{i\Omega t}}$$

$$\hat{z} = G \frac{\hat{\gamma}}{1 + i\Omega \lambda}$$

$$\hat{G} = \frac{\hat{z}}{\hat{\gamma}} = G \frac{1}{1 + i\Omega \lambda}$$

$$G = G \frac{1}{1 + i\Omega \lambda}$$



$$\hat{G}^1 = G \frac{1}{1 + i\Omega\lambda}$$

$\Omega\lambda \ll 1$ , dann ist  $\hat{G}^1 \approx G$

und  $f \approx 0$

} elastisches  
Festkörper

$$\Omega \ll \frac{1}{\lambda}$$

