

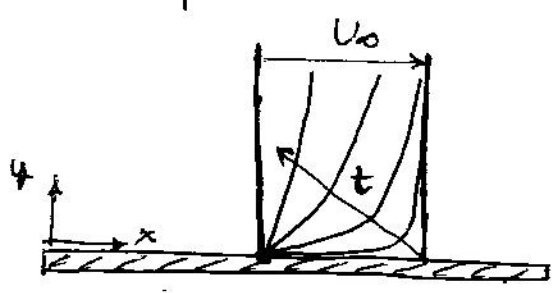
FLUIDODINAMICA

A.A. 2004/2005

SECONDA PROVA (25 NOV. 2005)

EXE 4

1.1) Lastra piana istantaneamente fermata



$$v_x^* = v_x^*(y, t)$$

$$v_y^* = v_z^* = 0$$

Continuità : $\frac{\partial v_x}{\partial x} = 0$ (profilo completamente sviluppato)

NS_x : $\rho \frac{\partial v_x}{\partial t} = \mu \frac{\partial^2 v_x}{\partial y^2}$

Infalli : $\rho \left(\frac{\partial v_x}{\partial t} + v_x \frac{\partial v_x}{\partial x} + v_y \frac{\partial v_x}{\partial y} + v_z \frac{\partial v_x}{\partial z} \right) = - \frac{\partial p}{\partial x} + \mu \left(\frac{\partial^2 v_x}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 v_x}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 v_x}{\partial z^2} \right)$

NS_y : $0 = - \frac{\partial p}{\partial y}$ ↑
da Bernoulli

NS_z : $0 = - \frac{\partial p}{\partial z}$

1.2) Calcolo profilo di velocità:

→ ipotizzo la similitudine del profilo di velocità:

$$\frac{v_x}{U_\infty} = f(\eta) \quad \text{con} \quad \eta = \frac{y}{\delta(t)} = \frac{y}{2\sqrt{\nu t}}$$

$$\frac{\partial v_x}{\partial t} = U_\infty \underbrace{\frac{\partial f(\eta)}{\partial \eta}}_{\frac{\partial f(\eta)}{\partial t}} \cdot \frac{\partial \eta}{\partial t} = U_\infty f' \cdot \underbrace{\frac{y}{2\sqrt{\nu t}} \left(-\frac{1}{2} t^{-3/2} \right)}_{\frac{y}{2\sqrt{\nu t}} \cdot \frac{1}{t}} = -U_\infty f' \eta \frac{1}{2t}$$

$$\frac{\partial v_x}{\partial y} = U_\infty \frac{\partial f(\eta)}{\partial \eta} \cdot \frac{\partial \eta}{\partial y} = U_\infty f' \cdot \frac{1}{2\sqrt{\nu t}}$$

$$\frac{\partial^2 v_x}{\partial y^2} = \frac{\partial}{\partial y} \left(U_\infty f' \frac{1}{2\sqrt{\nu t}} \right) = U_\infty \frac{1}{2\sqrt{\nu t}} \cdot \frac{\partial f'}{\partial \eta} \frac{\partial \eta}{\partial y} = \frac{U_\infty f''}{4\nu t}$$

La NS_x si riscrive come:

$$-\rho U_\infty f' \eta \cdot \frac{1}{2t} = \mu \frac{U_\infty f''}{4\nu t} \quad ; \quad -\frac{1}{2} f' \cdot \eta = \frac{1}{4} \frac{f''}{\nu}$$

$$\boxed{2\eta f' + f'' = 0} \quad (1)$$

La (1) si integra con le seguenti c.c.

i) $v_x(y=0, t \leq 0) = U_\infty$

ii) $v_x(y=0, t > 0) = 0 \quad \Rightarrow \quad f(\eta=0) = 0$

iii) $v_x(y \rightarrow \infty, t) = U_\infty \quad \Rightarrow \quad f(\eta \rightarrow \infty) = 1$

La soluzione delle (1) è:

3

$$f(\eta) = C_1 \int_0^\eta e^{-\eta^2} d\eta + C_2$$

Dalle c.c. ricavo C_1 e C_2 :

$$\text{ii) } f(\eta=0) = 0 \Rightarrow C_2 = 0$$

$$\text{iii) } f(\eta \rightarrow \infty) = 1 \Rightarrow 1 = C_1 \int_0^\infty e^{-\eta^2} d\eta$$

$$C_1 = \frac{1}{\int_0^\infty e^{-\eta^2} d\eta} = \frac{2}{\sqrt{\pi}}$$

quindi:

$$f(\eta) = \frac{2}{\sqrt{\pi}} \int_0^\eta e^{-\eta^2} d\eta$$

↓

$$\boxed{v_x(y, t) = U_\infty \cdot \frac{2}{\sqrt{\pi}} \int_0^\eta e^{-\eta^2} d\eta} \quad (2)$$

1.3) Calcolo del taglio:

$$\begin{aligned} \tau_{xy} &= \mu \left(\frac{\partial v_x}{\partial y} + \frac{\partial v_y}{\partial x} \right) = \mu \frac{\partial}{\partial y} \left(U_\infty \cdot \frac{2}{\sqrt{\pi}} \int_0^\eta e^{-\eta^2} d\eta \right) = \\ &= \frac{2\mu U_\infty}{\sqrt{\pi}} \underbrace{\left(\frac{\partial}{\partial \eta} \int_0^\eta e^{-\eta^2} d\eta \right)}_{e^{-\eta^2}} \cdot \underbrace{\frac{\partial \eta}{\partial y}}_{\frac{1}{\sqrt{\pi t}}} = \frac{2\mu U_\infty}{\sqrt{\pi}} \cdot \frac{1}{\sqrt{\pi t}} e^{-\eta^2} \end{aligned}$$

Alla parete :

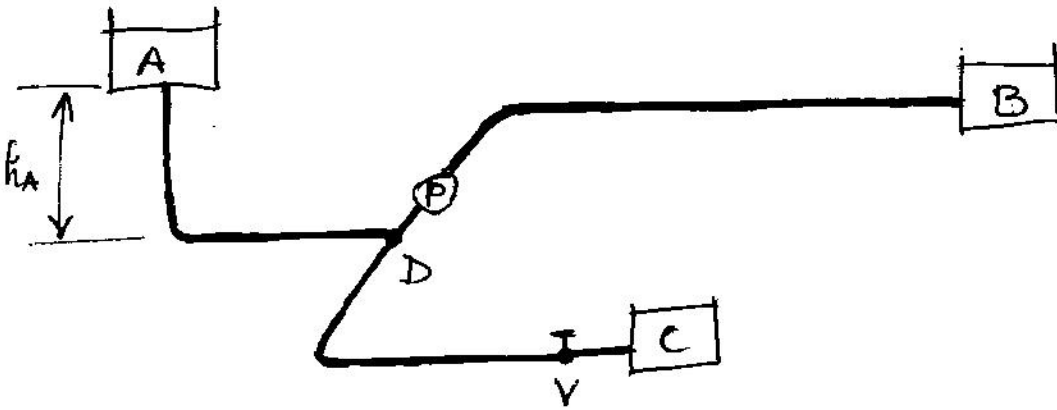
$$\tau_{xy} / y=0 = \frac{\mu U_{\infty}}{\sqrt{\pi \nu t}} e^{-\eta^2} \Big|_{\eta=0}$$



$$\tau_{xy} / y=0 = \frac{\mu U_{\infty}}{\sqrt{\pi \nu t}}$$

SFORZO DI
TAGLIO ALLA
PARETE

EXE 2



- $h_A = 10 \text{ m}$
- $Q = 20 \cdot 10^{-3} \frac{\text{m}^3}{\text{s}}$
- $\rho = 10^3 \text{ kg/m}^3$
- $\mu = 10^{-3} \text{ Pa}\cdot\text{s}$
- $D = 0,2 \text{ m}$

$L_{AD} = 5000 \text{ m}$ $L_{DB} = 5000 \text{ m}$ $L_D = 2500 \text{ m}$

2.1 Calcolo di P_D

$$B_{AD} : \frac{1}{2} v_A^2 + g h_A + \frac{P_A}{\rho} + \cancel{W_s} = \frac{1}{2} v_{AD}^2 + g h_D + \frac{P_D}{\rho} + h_{f_{AD}}$$

$$P_D = P_{atm} + \rho g (h_A - h_D) - \frac{1}{2} \rho v_{AD}^2 - 2 \rho f_{AD} v_{AD}^2 \frac{L_{AD}}{D} \quad (1)$$

Ord :

$$v_{AD} = \frac{4Q}{\pi D^2} = 0,637 \text{ m/s}$$

$$\hookrightarrow f_{AD} = 0,075 Re_{AD}^{-0,25} = 4,18 \cdot 10^{-3}$$

con $Re_{AD} = 127320$

Si trova immediatamente: $p_D \approx 1,145 \cdot 10^5 \text{ Pa}$

1.2) Potenza della pompa ed altezze cinetiche K_v perse nella valvola V

$$B_{DB} : \frac{1}{2} v_{DB}^2 + \frac{P_D}{\rho} + \cancel{gh_D} + W_S = \frac{1}{2} v_B^2 + \frac{P_B}{\rho} + \cancel{gh_B} + l v_{DB}$$

$\underbrace{\hspace{10em}}_{h_D \approx h_B}$

$$W_S = \frac{P_B - P_D}{\rho} - \frac{1}{2} v_{DB}^2 + 2 f_{DB} v_{DB}^2 \frac{L_{DB}}{D} \quad (2)$$

Ora, poiché $Q_{DB} = Q_{oc} = \frac{Q}{2} = 10^{-2} \text{ m}^3/\text{s}$ si ha:

$$v_{DB} = v_{oc} = \frac{4Q_{DB}}{\pi D^2} = 0,3185 \text{ m/s}$$

$$\hookrightarrow f_{DB} = 0,075 Re_{DB}^{-0,25} = 4,97 \cdot 10^{-3} \quad (Re_{DB} \approx 63660)$$

Dunque, dalla (2) : $W_S = 12,03 \text{ m}^2/\text{s}^2$

$$Pot = \rho Q \cdot W_S = 120,4 \text{ W}$$

$$B_{DC} : \frac{1}{2} v_{DC}^2 + \frac{P_D}{\rho} + \cancel{gh_D} = \frac{1}{2} v_c^2 + \frac{P_c}{\rho} + \cancel{gh_c} + l_{v_{DC}}$$

16

$$l_{v_{DC}} = \frac{P_D - P_{atm}}{\rho} + \frac{1}{2} v_{DC}^2 \quad (3)$$

Nel tratto DC abbiamo sia perdite concentrate che distribuite :

$$l_{v_{DC}} = \frac{1}{2} K_v v_{DC}^2 + 2 f_{DC} v_{DC}^2 \frac{L_{DC}}{D} \quad (4)$$

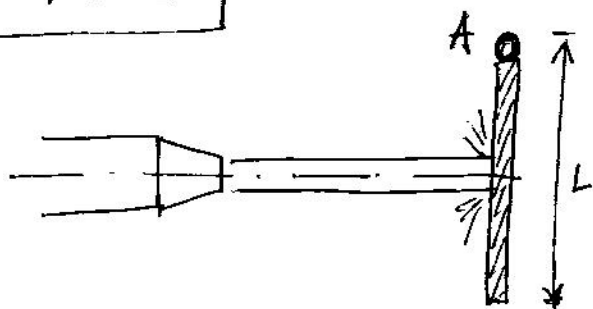
↑
INCOGNITA!

Sostituendo la (4) nella (3) ed esplicitando per K_v :

$$K_v = \left[\left(\frac{P_D - P_{atm}}{\rho} \right) + \frac{1}{2} v_{DC}^2 - 2 f_{DC} v_{DC}^2 \frac{L_{DC}}{D} \right] \cdot \frac{2}{v_{DC}^2}$$

$$= 11,18 \Rightarrow \boxed{K_v = 11,18}$$

EXE 3



$$Q = 2 \cdot 10^{-3} \text{ m}^3/\text{s}$$

$$d = 10^{-2} \text{ m}$$

$$L = 0,5 \text{ m}$$

3.1 Calcolo della forza resistente R

Applicando l'eq. di conservazione della q.d.m. al →

Volume di controllo indicato in figura si ottiene: L7

direz. x) $0 = \dot{w} (\cancel{v_1} - \cancel{v_2}) + \cancel{P_1 A_1} - \cancel{P_2 A_2} - F_x + \int_{z_1}^{z_2} \rho g_x A dz$

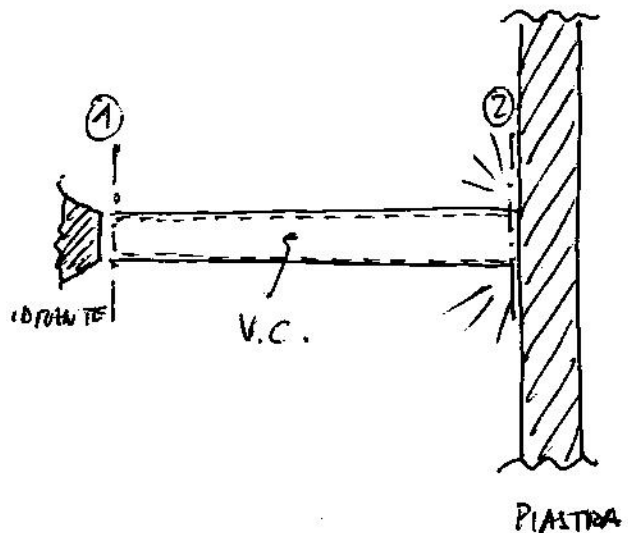
essendo:

$$\dot{w} = \rho Q = 10^3 \cdot 2 \cdot 10^{-3} = 2 \text{ kg/s}$$

$$P_1 = P_2 = P_{atm}$$

$$A_1 = A_2 = \frac{\pi d^2}{4}$$

$$v_2 = 0, \quad v_1 = \frac{4Q}{\pi d^2}$$



Per tanto risulta: $F_x = \frac{4\rho Q^2}{\pi d^2}$

Per mantenere la piastra verticale, deve valere la seguente condizione di equilibrio alla rotazione rispetto ad A:

$$F_x \cdot \frac{L}{2} = R \cdot L \quad \Rightarrow \quad R = \frac{F_x}{2} = \frac{2\rho Q^2}{\pi d^2} = \frac{2 \cdot 10^3 \cdot (2 \cdot 10^{-3})^2}{\pi \cdot (10^{-2})^2}$$

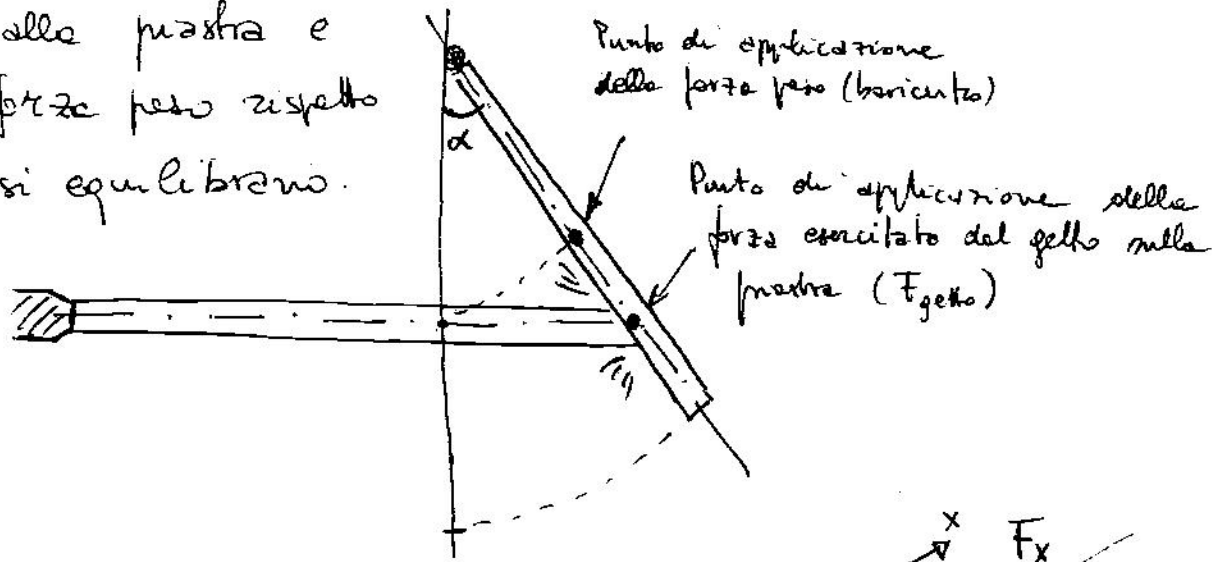
↑ braccio
 ↑ braccio

$$= \frac{80}{\pi} \text{ [N]} \approx \underline{\underline{25,46 \text{ N}}}$$

Controllo dimensionale: $\frac{\text{kg}}{\text{m}^3} \cdot \frac{\text{m}^6}{\text{s}^2} \cdot \frac{1}{\text{m}^2} = \text{kg} \frac{\text{m}}{\text{s}^2}$ ok!

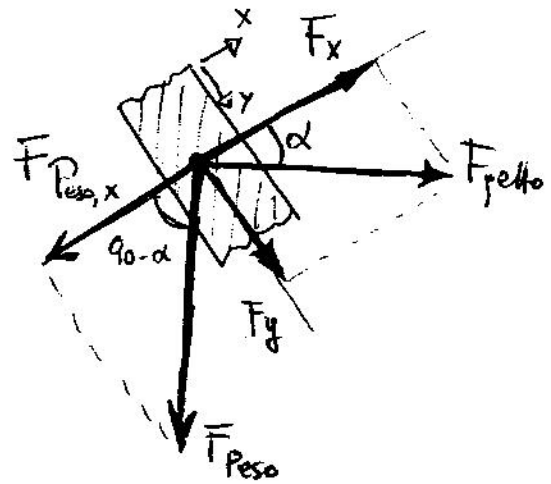
3.2 Calcolo della massa della piastra: se la forza resistente R non agisce la piastra ruota fino a raggiungere una posizione di equilibrio stabile in cui i momenti prodotti dalle forze trasmesse dal

getto alla piastra e della forza peso rispetto ad A si equilibrano.



$$F_x = w \cdot v_1 \cos \alpha = \frac{4\rho Q^2}{\pi d^2} \cos \alpha$$

$$F_{Peso, x} = mg \sin \alpha$$



• Opzione A: si considera che i punti di applicazione delle due forze sono circa coincidenti

$$F_x \cdot \frac{l}{2} = F_{Peso, x} \cdot \frac{l}{2} \Rightarrow mg \sin \alpha = \frac{4\rho Q^2}{\pi d^2} \cos \alpha$$

$$m = \frac{4\rho Q^2}{\pi d^2 g} \cdot \frac{1}{\tan \alpha}$$

* La differenza nel valore di m trovato con le due diverse opzioni è ~ 0,92 kg

$$m = \frac{4 \cdot 10^3 (2 \cdot 10^{-3})^2}{\pi (10^{-2})^2 \cdot 9,81} \cdot \frac{1}{\tan(25^\circ)} = \underline{\underline{14,27 \text{ kg}}}$$

• Opzione B: si considera che i punti di applicazione delle due forze non coincidono

$$F_x \cdot \left(\frac{l}{2} \cdot \frac{1}{\cos \alpha}\right) = F_{P, x} \cdot \frac{l}{2} \Rightarrow m = \frac{4\rho Q^2}{\pi d^2 g} \cdot \frac{1}{\sin \alpha} \Rightarrow m = \underline{\underline{15,19 \text{ kg}}}$$