

# PARTE IV - ELEMENTI DI MECCANICA DEI FLUIDI

## LEZIONE 4.1 STATICA DEI FLUIDI

### 4.1.1 Densità assoluta e relativa

Si dicono fluidi sistemi che si deformano continuamente se soggetti ad una forza tangenziale, ovvero che tende a fare scivolare gli strati uno sull'altro, indipendentemente dalla sua intensità.

Fluidi  $\rightarrow$  non hanno forma propria  $\rightarrow$  liquidi e gas

	FORMA PROPRIA	VOLUME PROPPIO
Fluidi { liquidi	NO	SI
gas	NO	NO
Solidi	SI	SI

SCHEMA  
INDICATIVO  
—  
AD ES.  
VETRO  
 $\downarrow$   
FLUIDO  
 $\downarrow$   
CATEDRALI

La distinzione solido, liquido, aeriforme riflette:

- $\rightarrow$  l'intensità delle interazioni molecolari
- $\rightarrow$  il grado di correlazione ed ordine nella disposizione delle molecole

I fluidi sono sistemi con  $3N$  gradi di libertà, con  $N$  numero di molecole,  $N \sim N_A \Rightarrow$  Non è possibile un approccio deterministico

$\Rightarrow$  usiamo l'approccio della TD classica

$\Rightarrow$  identifichiamo variabili macroscopiche, come temperatura, pressione e densità:

densità media:  $\rho_m = \frac{\Delta m}{\Delta V}$

densità locale  $\rho = \lim_{\Delta V \rightarrow 0} \frac{\Delta m}{\Delta V} = \frac{dm}{dV}$  c.g.s.  
 $\uparrow$

Unità SI:  $\frac{kg}{m^3}$       esempio  $\rho_{H_2O} = 1000 \frac{kg}{m^3} = 1 \frac{g}{cm^3}$

$\rho_{aria, STP} = 1,292 \frac{kg}{m^3}$

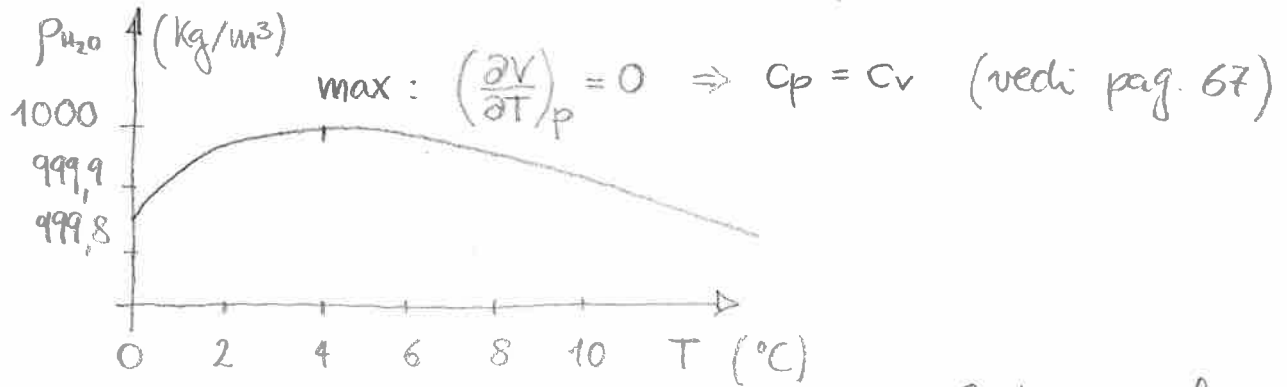
A volte si usa la densità relativa (all'acqua)

$$\rho_r = \frac{\Delta m}{\Delta m_{H_2O}} = \frac{\Delta m}{\Delta V} \cdot \frac{\Delta V}{\Delta m_{H_2O}} = \frac{\rho_x}{\rho_{H_2O}}$$

↑  
in un uguale  $\Delta V$

Per solidi e liquidi si assume  $\rho = \rho(T)$

Ricordiamo la particolarità dell'acqua:



proprietà interessante per la biologia di laghi e di fiumi.

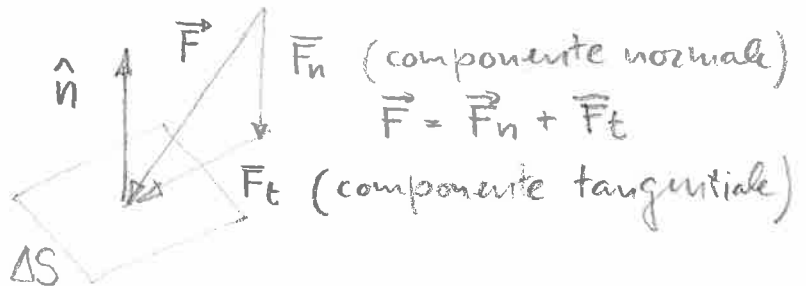
Notare anche  $\rho_{Hg} = 13,6 \cdot 10^3 \text{ kg/m}^3$  ( $> \rho_{Pb} = 11,3 \cdot 10^3 \text{ kg/m}^3$ )  
 $(< \rho_{Au} = 19,3 \cdot 10^3 \text{ kg/m}^3)$

#### 4.1.2 Pressione e sforzo di taglio

Con riferimento ad una forza  $\vec{F}$  agente su un elemento di superficie (reale o immaginario)  $\Delta S$ , abbiamo già definito ( $\rightarrow$  3B15):

$$p_m = \frac{|\vec{F} \cdot \hat{n}|}{\Delta S} = \frac{|\vec{F}_n|}{\Delta S}$$

(pressione media su  $\Delta S$  finito)



Pressione in un punto:  $P = \lim_{\Delta S \rightarrow 0} \frac{|\vec{F}_n|}{\Delta S} = \frac{dF_n}{dS}$

Definiamo ora: sforzo di taglio (shear stress) in un punto:

$$\vec{T} = \frac{d\vec{F}_t}{dS}$$

È un vettore perché può indurre movimento ( $\vec{F} = m\vec{a}$ ), al contrario della pressione (che è uno scalare).

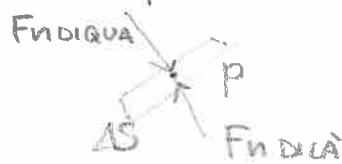
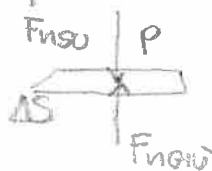
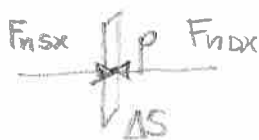
### 4.1.3 Equazione della statica dei fluidi

In generale nei fluidi le pressioni possono essere dovute a:

- forze di volume (gravitazionale, elettromagnetica, apparente) dovute ad azioni "a distanza", proporzionali alla massa del fluido
- forze di superficie, "di contatto", dovute alle parti di fluido confinanti

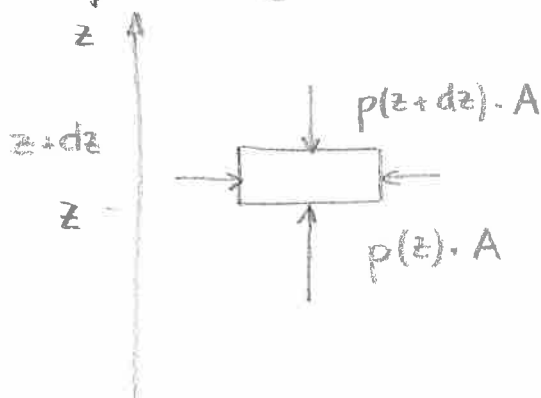
Osservazioni preliminari: in fluidostatica

- sulla superficie limite di un fluido non ci possono essere forze tangenziali (che per definizione di fluido implicherebbero deformazione e movimento) ma solo forze normali (e di compressione, non di trazione).
- vale il principio di isotropia della pressione: la pressione che si misura in  $P$  non dipende dall'orientazione di  $\Delta S \Rightarrow$  pressione in un punto

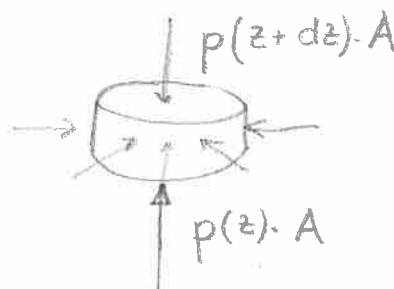


( se  $F_{nsx} \neq F_{ndx}$ , ci sarebbe movimento ...  
 se  $F_{nsu} \neq F_{ndsu}$ , " " " "  
 "  $F_{ndiqua} \neq F_{ndila}$  " " " " )  $\Rightarrow$

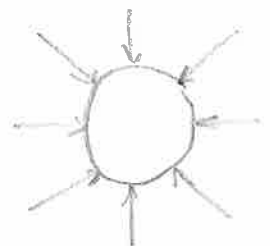
Ciò premesso, consideriamo un cilindro sottile di fluido e le forze agenti su di esso; forze di superficie:



SIDE VIEW



ARTIST'S IMPRESSION

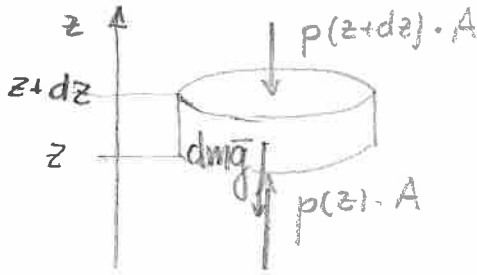


TOP VIEW

L'unica forza di volume in questo caso è il peso.  
 La gravità introduce una direzione privilegiata:  $z$ .  
 Il problema ha simmetria cilindrica rispetto all'asse  $z \Rightarrow$   
 le forze agenti sulla superficie laterale del cilindro hanno  
 risultante nulla.

Statica:  $\sum \vec{F}^{(e)} = 0$

( $\vec{F}^{(e)}$ ): forze esterne)



$$\sum F^{(e)} = 0$$

$$dm = \rho dV = \rho \cdot A \cdot dz$$

$$p(z) \cdot A - p(z+dz) \cdot A - \rho A dz g = 0$$

$$p(z+dz) - p(z) = -\rho g dz$$

$$\frac{p(z+dz) - p(z)}{dz} = -\rho g$$

passaggio al lim  
 $dz \rightarrow 0$

$$\boxed{\frac{dp}{dz} = -\rho g}$$

EQ. DELLA STATICA  
 DEI FLUIDI

### Generalizzazione

In questo caso  $p = p(z) \Rightarrow \vec{\nabla} p = (0, 0, \frac{dp}{dz}) \Rightarrow \boxed{\vec{\nabla} p = \rho \vec{g}}$   
 $\vec{g} = (0, 0, -g)$

Questa seconda espressione si può generalizzare per  $\vec{H}$   
 risultante delle forze di volume per unità di massa.  
 Se  $\vec{H}$  è conservativa, si ha  $\vec{H} = -\vec{\nabla} \phi$  con  $\phi$  energia potenziale  
 per unità di massa  $\Rightarrow \boxed{\vec{\nabla} p = -\rho \vec{\nabla} \phi}$ .  $\phi = \text{cost} \Rightarrow p = \text{cost}$   
 (SUPERFICIE ISOBARICA)

Esempi: 1) solo forza peso: cilindro di fluido in quiete

$$\vec{H} = \vec{g}$$

$$\phi = gz$$

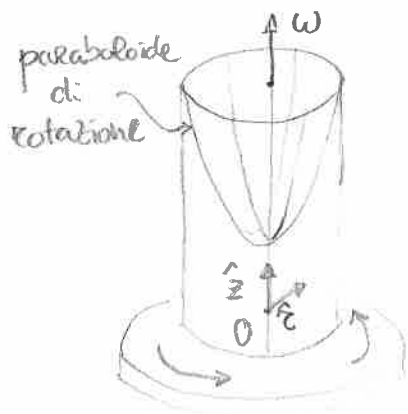
$$(V(z) = mgz)$$

$$\vec{\nabla} \phi = g \hat{z}$$

$$\vec{\nabla} p = -\rho \vec{\nabla} \phi = -\rho g \hat{z} = \rho \vec{g}$$

Superficie isobarica:  $\phi = \text{cost} \Rightarrow z = \text{cost}$  (superfici orizzontali)

2) forza peso e forza centrifuga: cilindro su piattaforma rotante



$$\phi = gz - \frac{1}{2} \omega^2 r^2 \quad \left( V = mgz - \frac{1}{2} m \omega^2 r^2 \right)$$

$$\bar{\nabla} \phi = \frac{\partial \phi}{\partial z} \hat{z} + \frac{\partial \phi}{\partial r} \hat{r} \quad \left( \text{simm. cilindrica: non c'è componente trasversa} \right)$$

$$\bar{\nabla} \phi = g \hat{z} - \omega^2 r \hat{r}$$

$$\bar{\nabla} p = -\rho \bar{\nabla} \phi = \rho (\omega^2 r \hat{r} - g \hat{z}) = (\omega^2 \vec{r} + \vec{g}) \rho$$

Superficie isobarica:

$$\phi = \text{cost.}$$

$$gz - \frac{1}{2} \omega^2 r^2 = \text{cost.} \quad \left. \right) \text{ le cost. sono diverse!}$$

$$z = \frac{\omega^2}{2g} r^2 + \text{cost.}''''$$

equazione tipo

$$y = ax^2 + c \rightarrow \text{paraboloide di rotazione}$$

$r^2 \rightarrow \text{simmetria cilindrica}$

#### 4.1.4 Legge di Stevino e principio di Pascal

$$\frac{dp}{dz} = -\rho g$$

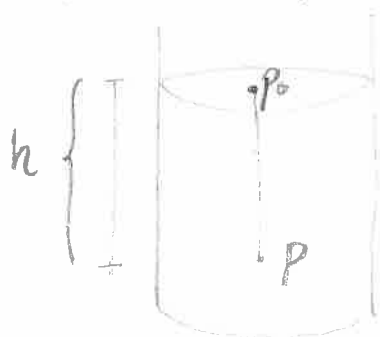
$$\Rightarrow dp = -\rho g dz$$

$$\int_{z_1}^{z_2} dp = \int_{z_1}^{z_2} -\rho g dz \quad (z_2 > z_1)$$

$$p_2 - p_1 = -\rho g (z_2 - z_1)$$

$\downarrow \quad \downarrow$   
 $p(z_2) \quad p(z_1)$

Nel caso di un punto a profondità  $h$ , sotto ad una superficie a pressione  $p_0$



$$p_0 - p = -\rho g h$$

$$p = p_0 + \rho g h$$

legge di Stevino

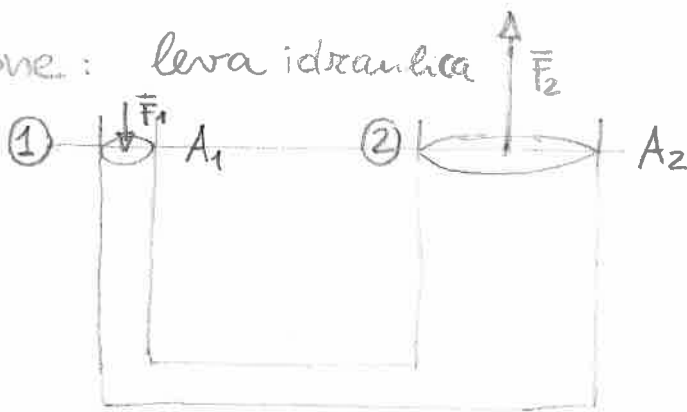
(Simon Stevin 1548-1620)

Allo stesso modo si dimostra il "principio" di Pascal  
 (Blaise Pascal 1623-1662)

"Un aumento di pressione in un qualunque punto di un fluido si trasmette inalterato in tutti i punti del fluido"



Applicazione: leva idraulica



utilizzo come:  
 pressa idraulica  
 martinello idraulico  
 freno automobili  
 ...

$\bar{F}_1 \Rightarrow \Delta p = \frac{F_1}{S_1}$  in 1      ma per il principio di Pascal:

$\Rightarrow \Delta p = \frac{F_1}{S_1}$  in 2       $\Rightarrow F_2 = \Delta p S_2 = F_1 \left( \frac{S_2}{S_1} \right)^{>1}$

↳ guadagno della leva idraulica

Il guadagno è compensato da uno spostamento ridotto:



il fluido è incompressibile:

$$S_1 \Delta l_1 = S_2 \Delta l_2$$

$$\Delta l_2 = \frac{S_1}{S_2} \Delta l_1$$

Per cui il lavoro di  $\bar{F}_2$  è:

$$L_2 = F_2 \cdot \Delta l_2 = F_1 \frac{S_2}{S_1} \cdot \frac{S_1}{S_2} \Delta l_1 = F_1 \Delta l_1 = L_1$$

(TAU STA AFL: There ain't no such thing as a free lunch)

## 4.1.5 La pressione atmosferica

→ Esperienza di Torricelli (Evangelista Torricelli 1608-1647)



$$1 \text{ atm} = 760 \text{ mm Hg} = 760 \text{ Torr}$$

→ Dipendenza della pressione atmosferica dalla quota

Assumiamo  $T = \text{cost.} \Rightarrow pV = \text{cost.} \Rightarrow \frac{p}{\rho} = \text{cost.} = \frac{p_0}{\rho_0} \rightarrow \text{s.l.m.}$

$$\frac{dp}{dz} = -\rho g$$

$$\rho = \frac{\rho_0}{p_0} \cdot p$$

$$\rho_0 \approx 1,2 \text{ kg m}^{-3}$$

$$p_0 \approx 10^5 \text{ Pa}$$

$$\frac{dp}{dz} = -\frac{\rho_0}{p_0} \cdot g \cdot p$$

$$\int_{p_0}^{p(z)} \frac{dp}{p} = \int_{z_0}^z -\frac{\rho_0}{p_0} g dz$$

$$\ln \frac{p(z)}{p_0} = -\frac{\rho_0}{p_0} g (z - z_0) \quad \text{assumo } z_0 = 0 \text{ s.l.m.}$$

$$p(z) = p_0 e^{-\frac{\rho_0}{p_0} g z}$$

$$p(z) = p_0 e^{-(1,27 \cdot 10^{-4} \text{ m}^{-1}) \cdot z}$$

Alcuni valori:  $p(9000 \text{ m}) = 35\% p_0 \sim \frac{1}{3} p_0 \rightarrow$  Everest

OK  $p(15000 \text{ m}) = 17\% p_0 \rightarrow$  stratosfera

$p(50 \text{ km}) = 2,9\% p_0 \rightarrow$  mesosfera

NO  $p(400 \text{ km}) = 4,7 \cdot 10^{-21} p_0 \rightarrow$  stazione spaziale

il modello mostra il suo limite  $\rightarrow$  vuoto interplanetario  $10^{-13} \text{ Pa}$