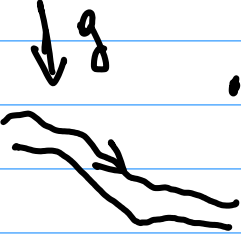


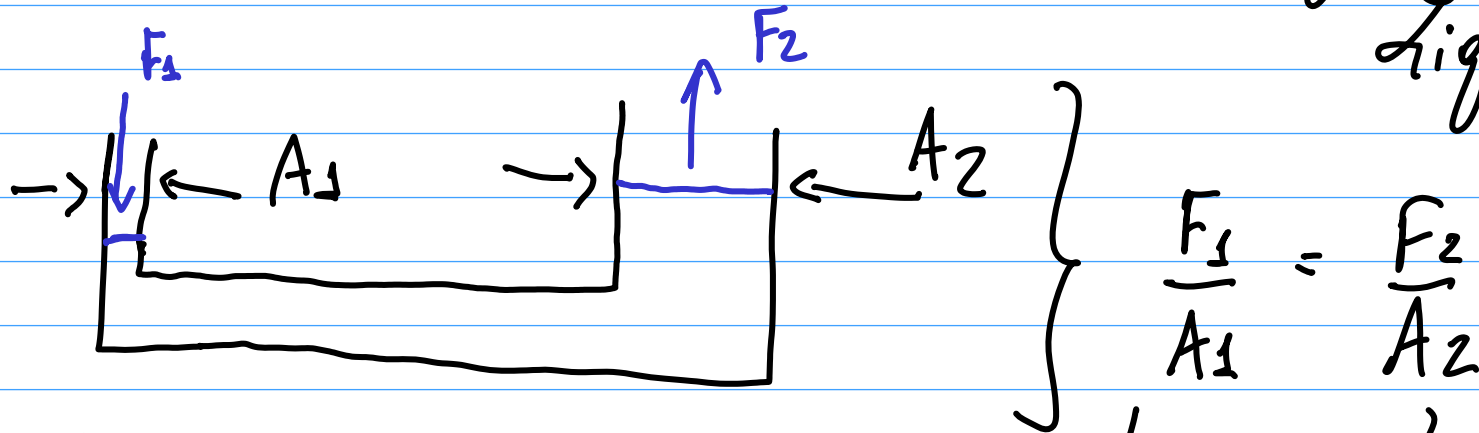
Personagens e Obras Importantes na história da Mecânica dos Fluidos

- Arquimedes (308-215 a.C.) \leadsto hidrostática
- Leonardo da Vinci (1452-1519) \leadsto eq. da conservação da massa 1D
- $\left. \begin{array}{l} \text{Arquimedes} \\ \text{Leonardo da Vinci} \end{array} \right\} \text{Idade média}$
- ↳ Descrição cinemática de escoamentos

Séculos XVII e XVIII

- 
- Galileu (1564-1642) \leadsto Ideias preliminares sobre gravidade
 - $v \sim \sqrt{gh}$

- Pascal (1623-1662) \leadsto "Treatise on the equilibrium of Liquids"



$$\frac{F_1}{A_1} = \frac{F_2}{A_2}$$

- Newton (1642-1727)

- ↳ Leis do movimento
- ↳ Teoria da Gravidade (Preliminar)
- ↳ Lei da viscosidade de Newton

$$F_2 = F_1 \left(\frac{A_2}{A_1} \right)$$

• Joniel Bernoulli (1700-1782)

↳ eq de Bernoulli

↳ relações entre pressão e velocidade
dinâmica cinemática

• Euler (1707-1783)

↳ eq. diferencial do movimento p/ fluidos invíscidos

Século XIX

• Navier (1785-1836) • Stokes (1819-1903)



Tensor de Tensões de Navier-Stokes

Da aula passada:

- Eq. de Cauchy $\leadsto \rho \frac{D\sigma}{Dt} = \nabla \cdot \underline{\underline{\sigma}} + \rho \underline{\underline{g}}$

- Princípio de Balanço de momento angular

\hookrightarrow "Na ausência de torques internos (intrínsecos ao material) o tensor de tensões é simétrico."

$$\left| \underline{\underline{\sigma}} = \underline{\underline{\sigma}}^T \right|$$

• Isotropia \leadsto "Um tensor isotrópico é aquele cujo os componentes permanecem inalterados após qualquer transformação ortogonal."

• Representações gerais de tensores isotrópicos

\hookrightarrow 2^a ordem: $\underline{\underline{A}} = \lambda(\underline{x}, t) \underline{\underline{I}} \leadsto A_{ij} = \lambda \delta_{ij}$

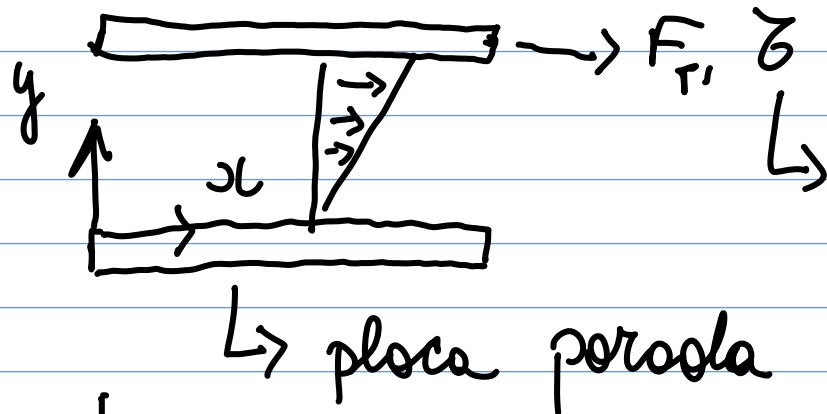
\hookrightarrow 4^a ordem \leadsto Teorema de Cauchy - Weill:

$$A_{ijkl} = \alpha \delta_{ij} \delta_{kl} + \beta \delta_{ik} \delta_{jl} + \lambda \delta_{il} \delta_{jk}$$

Navier - Stokes \leadsto eq. constitutiva \leadsto semi-empírico

Ponto de partida \rightarrow Lei da Viscosidade de

Newton



$$\tau_{yx} = \frac{F_T}{A_p} \propto \frac{d\sigma_x}{dy}$$

$$\tau_{yx} = \mu \frac{d\sigma_x}{dy}$$

viscosidade

• 1 dos 9 Componentes do tensor $\underline{\underline{\tau}}$

• Limitado com 1 dos 9 componentes do tensor $\nabla \underline{\underline{\sigma}}$

Inspiração $\leadsto \underline{\underline{\tau}} \propto \nabla \underline{\underline{\sigma}}$

\hookrightarrow vem da Lei da viscosidade de Newton

Qual a forma tensorial mais geral possível de se conectar linearmente esses dois tensores?

$\hookrightarrow \underline{\underline{\tau}} = \mu \nabla \underline{\underline{\sigma}}$; $\mu \cdot \nabla \underline{\underline{\sigma}} \rightarrow$ vetor \times
 \hookrightarrow escalar

$\underline{\underline{\mu}} \cdot \nabla \underline{\underline{\sigma}} \rightarrow$ tensor \checkmark
 de 2ª ordem

$$\mu_{ab} \hat{e}_a \hat{e}_b \cdot \frac{\partial \underline{\underline{\sigma}}}{\partial x_c} \hat{e}_c \hat{e}_d$$

$$\leadsto \mu_{ab} \frac{\partial \underline{\underline{\sigma}}}{\partial x_c} \hat{e}_a (\underbrace{\hat{e}_b \cdot \hat{e}_c}_{\delta_{bc}}) \hat{e}_d = \mu_{ab} \frac{\partial \underline{\underline{\sigma}}}{\partial x_b} \hat{e}_a \hat{e}_d$$

- Uma viscosidade expressa por um tensor viscosidade de 2^o ordem mantém a consistência tensorial da ligação entre $\underline{\underline{\tau}}$ e $\nabla \underline{\underline{v}}$. Mas esta é a forma mais geral possível?

Suponha: $\underline{\underline{\mu}} \cdot \nabla \underline{\underline{v}} \rightsquigarrow \mu_{abc} \hat{e}_a \hat{e}_b \hat{e}_c \cdot \frac{\partial v_e}{\partial x_d} \hat{e}_d \hat{e}_e$

ou $\underline{\underline{\mu}} : \nabla \underline{\underline{v}} \rightarrow ?$

$\mu_{abc} \frac{\partial v_e}{\partial x_c} \hat{e}_a \hat{e}_b \hat{e}_e \rightsquigarrow 3^{\text{a}} \text{ ordem}$

$\mu_{abc} \hat{e}_a \hat{e}_b \hat{e}_c : \frac{\partial v_e}{\partial x_d} \hat{e}_d \hat{e}_e$ } $\mu_{abc} \frac{\partial v_e}{\partial x_d} (\delta_{bd} \delta_{ce}) \hat{e}_a$
 $\downarrow 1^{\text{a}} \text{ ordem}$

$$e : \quad \underline{\underline{\underline{\mu}}} : \nabla_{\underline{\underline{v}}} \rightarrow ? \rightarrow \mu_{abcd} \hat{e}_a \hat{e}_b \hat{e}_c \hat{e}_d : \frac{\partial v_f \hat{e}_f}{\partial x_c}$$

$$\mu_{abcd} \frac{\partial v_f}{\partial x_c} \hat{e}_a \hat{e}_b \underbrace{(\hat{e}_c \hat{e}_d : \hat{e}_e \hat{e}_f)}_{\substack{\delta_{ce} \delta_{df}}} \rightsquigarrow \mu_{abcd} \frac{\partial v_d}{\partial x_c} = \tau_{ab}$$

Por equação de tensões: $\tau_{ab} = \mu_{abcd} \frac{\partial v_d}{\partial x_c} \quad (1)$

• Hipótese 1
 \hookrightarrow material isotrópico $\rightsquigarrow \mu_{abcd}$ é isotrópico:

Cauchy-Weil \leadsto $\mu_{abcd} = \alpha \delta_{ab} \delta_{cd} + \beta \delta_{ac} \delta_{bd} + \lambda \delta_{ad} \delta_{bc}$ (2)

$\alpha, \beta, \lambda \leadsto$ escalares | Inotropia
 \leadsto $\delta \perp$ viscosidades
 \leadsto ζ

(2) \rightarrow (1): $\zeta_{ab} = \alpha \delta_{ab} \delta_{cd} \frac{\partial v_d}{\partial x_c} + \beta \delta_{ac} \delta_{bd} \frac{\partial v_d}{\partial x_c} + \lambda \delta_{ad} \delta_{bc} \frac{\partial v_d}{\partial x_c}$

$$\zeta_{ab} = \alpha \frac{\partial v_c}{\partial x_c} \delta_{ab} + \beta \frac{\partial v_b}{\partial x_a} + \lambda \frac{\partial v_a}{\partial x_b} \quad (3)$$

• Hipótesis 2 $\rightarrow \underline{\underline{\sigma}} = \underline{\underline{\sigma}}^T \leadsto \underline{\underline{\zeta}} = \underline{\underline{\zeta}}^T \leadsto \zeta_{ab} = \zeta_{ba}$

$$\underbrace{\alpha \frac{\cancel{\partial v_c}}{\partial x_c} \delta_{ab} + \beta \frac{\partial v_b}{\partial x_a} + \lambda \frac{\partial v_a}{\partial x_b}}_{\zeta_{ab}} = \underbrace{\alpha \frac{\cancel{\partial v_c}}{\partial x_c} \delta_{ba} + \beta \frac{\partial v_a}{\partial x_b} + \lambda \frac{\partial v_b}{\partial x_a}}_{\zeta_{ba}}$$

$$\beta \left(\frac{\partial v_b}{\partial x_a} - \frac{\cancel{\partial v_a}}{\partial x_b} \right) = \lambda \left(\frac{\partial v_b}{\partial x_a} - \frac{\cancel{\partial v_a}}{\partial x_b} \right) \leadsto \boxed{\beta = \lambda} \quad (4)$$

• Simetria \rightarrow 3 constantes materiais \rightarrow (2)

$$(4) \rightarrow (3): \quad \zeta_{ab} = \alpha \frac{\partial v_c}{\partial x_c} \delta_{ab} + \beta \left(\frac{\partial v_a}{\partial x_b} + \frac{\partial v_b}{\partial x_a} \right) \quad (5)$$

$$\underline{\underline{\sigma}} = -p \underline{\underline{I}} + \underline{\underline{\tau}}$$

↗ termodinâmica

↳ que pressão é essa?

$$p_{\text{mecânica}} = -\frac{1}{3} \text{tr}(\underline{\underline{\sigma}})$$

Hipótese de fluido Stokesiano \leadsto $p = p_{\text{mecânica}}$

Aplicando esta hipótese: $\sigma_{ab} = -p \delta_{ab} + \alpha \frac{\partial v_c}{\partial x_c} \delta_{ab} + \beta \left(\frac{\partial v_a}{\partial x_b} + \frac{\partial v_b}{\partial x_a} \right)$

$$-\frac{\sigma_{aa}}{3} = p = p \frac{\delta_{aa}}{3} - \alpha \frac{\partial v_c}{\partial x_c} \frac{\delta_{aa}}{3} - \beta \left(\frac{\partial v_a}{\partial x_a} + \frac{\partial v_a}{\partial x_a} \right)$$

$$p = p - \alpha \nabla \cdot \underline{v} - \frac{2\beta}{3} \nabla \cdot \underline{v} \leadsto \boxed{\alpha = -\frac{2}{3}\beta}$$

$$\underline{\underline{\sigma}} = -p \underline{\underline{I}} + \beta \left[\nabla \underline{v} + (\nabla \underline{v})^T \right] - \frac{2}{3} \beta (\nabla \cdot \underline{v}) \underline{\underline{I}}$$

Chamado $\beta = \mu \rightarrow$ viscosidade: ↗ tensor de tensões de Navier-Stokes

$$\underline{\underline{\sigma}} = -p \underline{\underline{I}} + \mu \left[\nabla \underline{v} + (\nabla \underline{v})^T \right] - \frac{2}{3} \mu (\nabla \cdot \underline{v}) \underline{\underline{I}}$$