

FORMULAÇÃO INTEGRAL DAS EQUAÇÕES GOVERNANTES

PARTE 1

Equação da Continuidade para um Volume de Controle Fixo no espaço

$$\frac{d}{dt} \int_{VC} \rho \, dV + \int_{SC} \rho \vec{v} \cdot d\vec{A} = 0$$

Sistema

Quantidade arbitrária de matéria de identidade fixa

Tudo externo ao sistema = vizinhança

Fronteira do sistema: separa sistema da vizinhança

Sistema Fechado: não troca massa com a vizinhança: calor e trabalho

Sistema aberto: troca massa com a vizinhança (Volume de Controle)

Quando é fácil acompanhar elementos de massa identificáveis

Método Lagrangiano: acompanha a "partícula"

- 1) Conservação de Massa
- 2) 2ª Lei do Movimento de Newton
- 3) 1ª Lei da Termodinâmica
- 4) 2ª Lei da Termodinâmica

Leis físicas básicas formuladas para sistema

1) Conservação de Massa

massa do sistema (fechado) é conservada

2) 2ª Lei do Movimento de Newton

$$\sum \vec{F}_{\text{sist}} = \frac{d}{dt} (m_{\text{sist}} \cdot \vec{V}_{\text{sist}})$$

3) 1ª Lei da Termodinâmica

$$\frac{dE_{\text{sist}}}{dt} = \delta \dot{Q} + \delta \dot{W}$$

4) 2ª Lei da Termodinâmica

$$\frac{dS_{\text{sist}}}{dt} = \oint \frac{\delta \dot{Q}}{T}$$

Em fluidos, acompanhar o movimento de cada "partícula" fluida separadamente é difícil

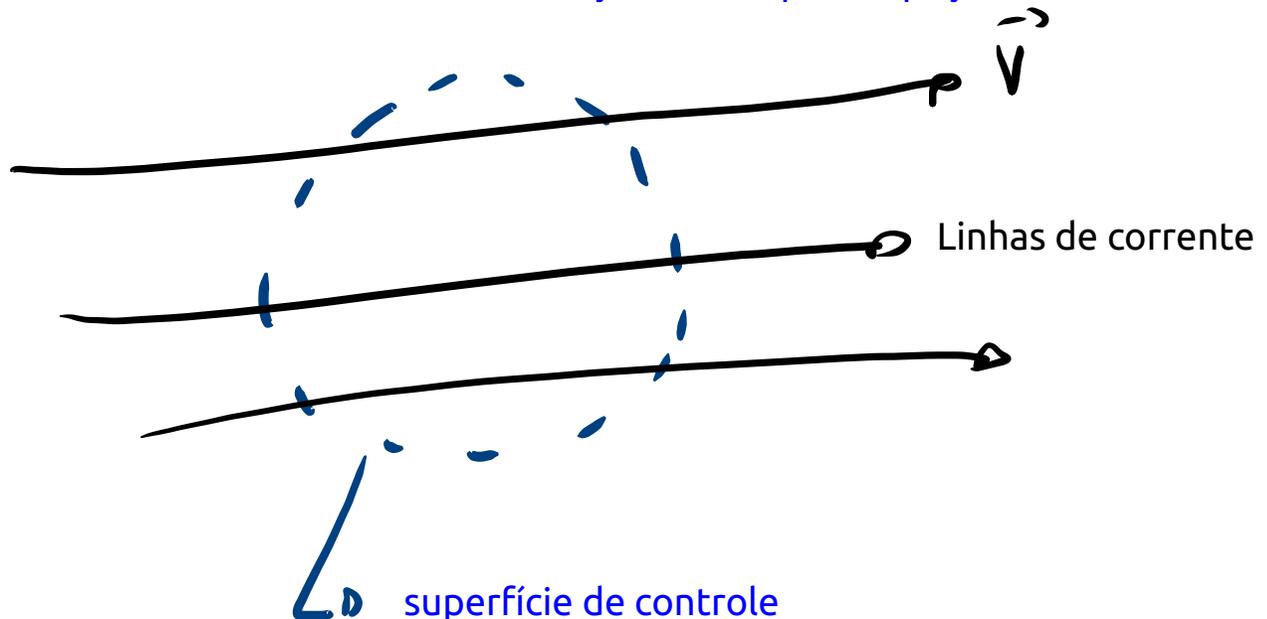
É mais conveniente observar o que ocorre numa determinada região do espaço com o tempo

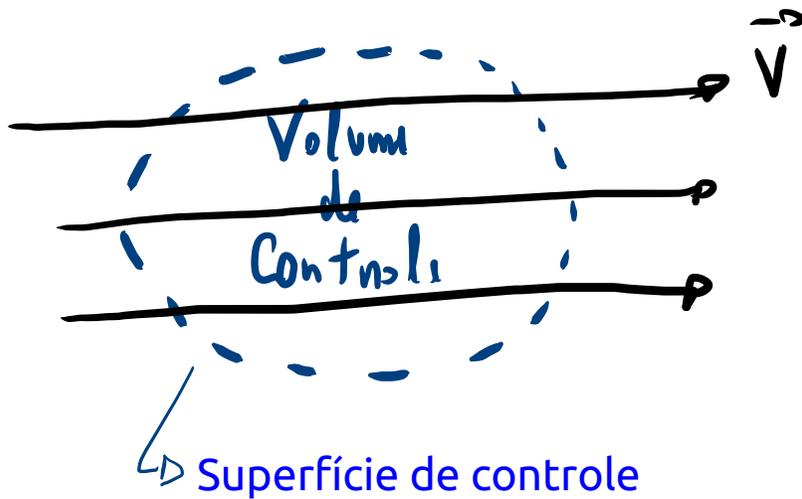
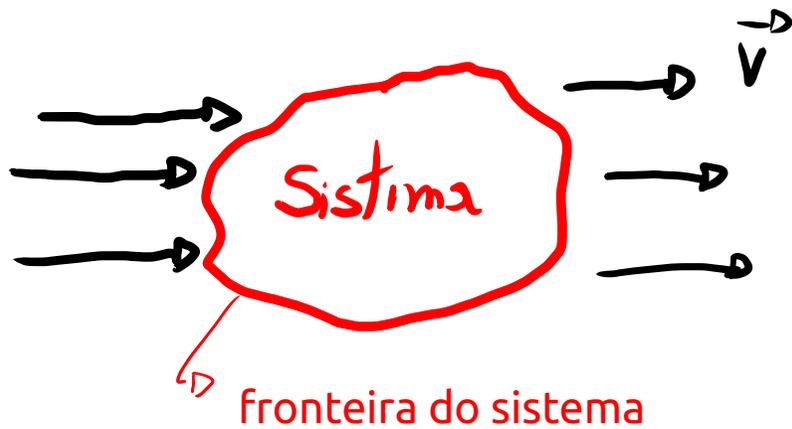
Descrição Euleriana -> Volume de Controle

V.C: volume arbitrário (fixo no espaço) através do qual o fluido escoa (A. Shapiro)

V.C -> pode deformar e movimentar e massa atravessa suas fronteiras

Propriedades do escoamento descritas em função do tempo e espaço





Equações para Sistema



Teorema de Transporte de Reynolds



Equações para Volume de Controle

Leis Governantes

Taxa de variação de propriedade EXTENSIVA do sistema
(é proporcional à massa do sistema)

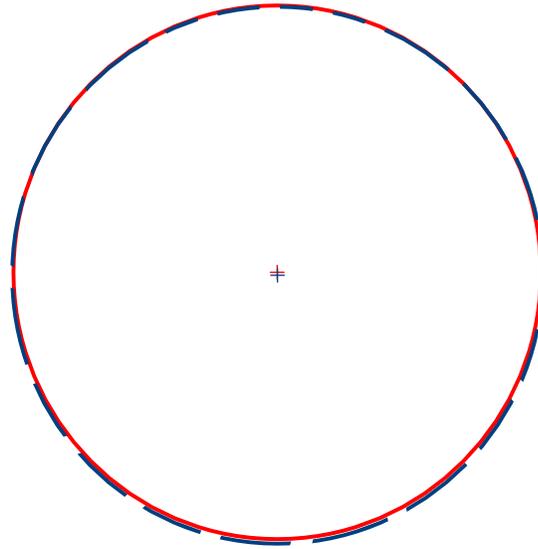
massa, quantidade de movimento, Energia

$$B = (m, m \cdot \vec{V}, E)$$

Propriedade Intensiva correspondente: é independente da massa

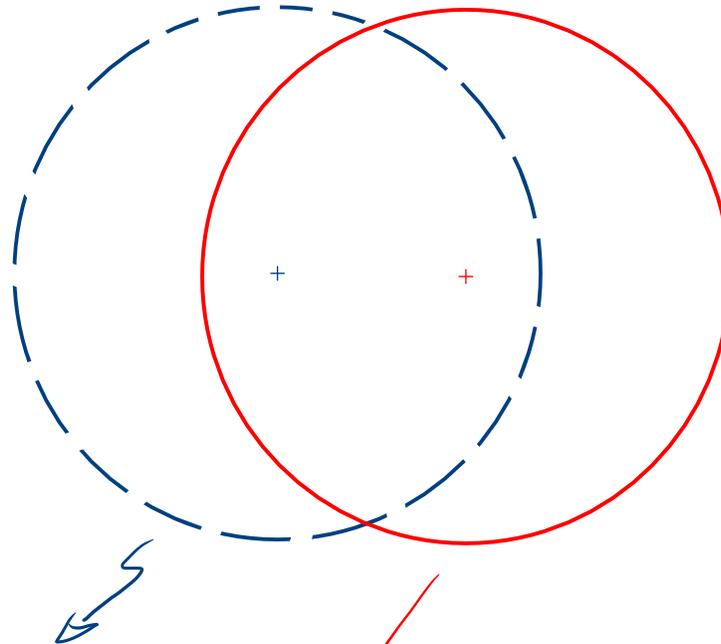
$$b = (1, \vec{V}, e)$$

$$B_{\text{sistema}} = \int_{m_{\text{sistema}}} b \cdot dm = \int_{t_{\text{sistema}}} b \cdot \dot{m} \cdot dt$$



No instante t, o **Sistema** e o **Volume de Controle** coindicem

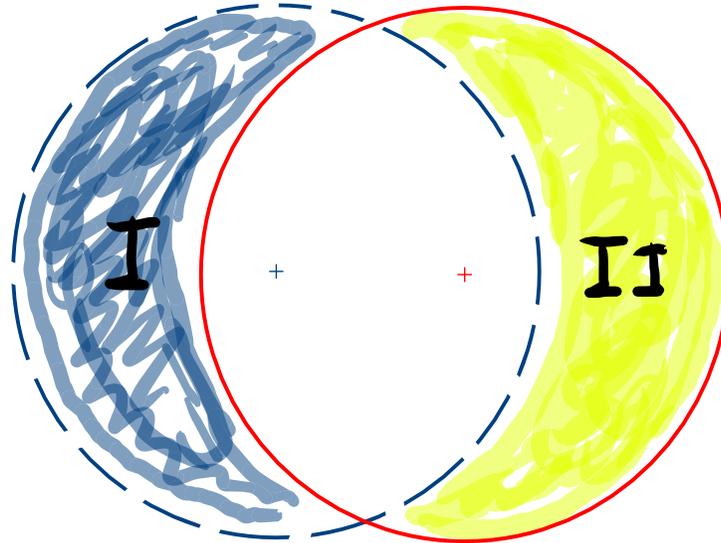
$$m_{\text{sistema}} = m_{\text{vc}}$$



Volume de Controle estacionário

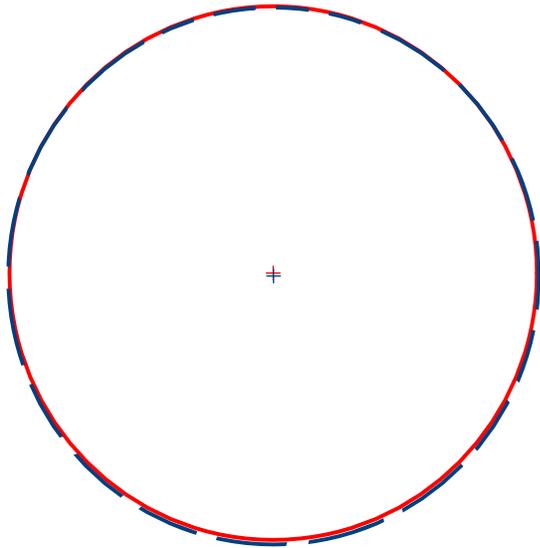
Sistema se movimentou

$t + dt$

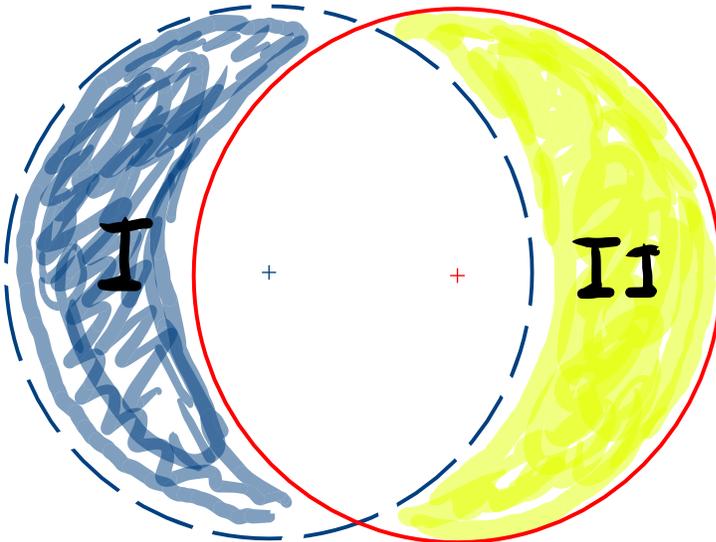


I: massa que entra no V.C através da superfície de controle (para substituir a massa do sistema que saiu)

II: massa que sai do V.C. através da superfície de controle



$$m_s^t = m_{vc}^t$$



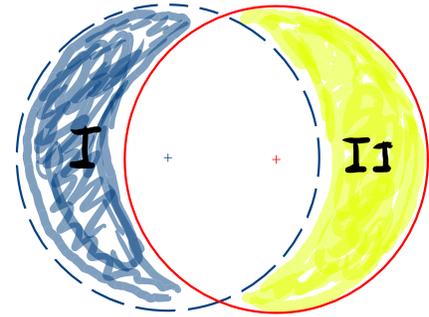
$$m_s^{t+dt} = m_{vc}^{t+dt} + m_{II}^{t+dt} - m_I^{t+dt}$$

massa que sai do V.C. no intervalo dt

massa que entra no V.C. no intervalo dt

$$m_s^{t+dt} = m_{vc}^{t+dt} + m_{II}^{t+dt} - m_I^{t+dt}$$

$$m_s^t = m_{vc}^t$$



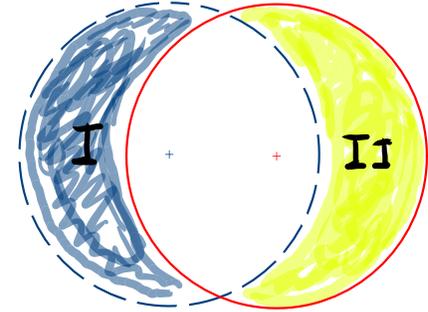
$$m_s^{t+dt} - m_s^t = m_{vc}^{t+dt} - m_{vc}^t + m_{II}^{t+dt} - m_I^{t+dt}$$

$\frac{\partial}{\partial t} dt$

$$\frac{m_s^{t+dt} - m_s^t}{dt} = \frac{m_{vc}^{t+dt} - m_{vc}^t}{dt} + \frac{m_{II}^{t+dt}}{dt} - \frac{m_I^{t+dt}}{dt}$$

$$\frac{m_s^{t+dt} - m_s^t}{dt} = \frac{m_{vc}^{t+dt} - m_{vc}^t}{dt} + \frac{m_{sI}^{t+dt} - m_I^t}{dt}$$

No limite $dt \rightarrow 0$ Sistema e V.C coincidem



$$\lim_{dt \rightarrow 0} \frac{m_s^{t+dt} - m_s^t}{dt} = \frac{D m_{sist}}{Dt}$$

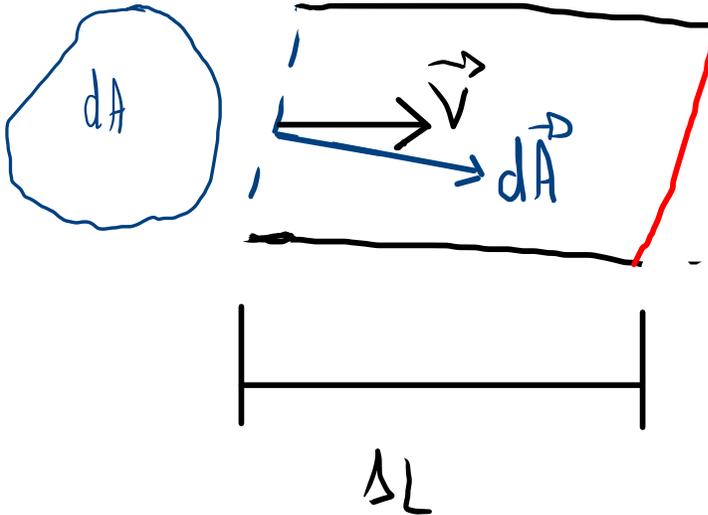
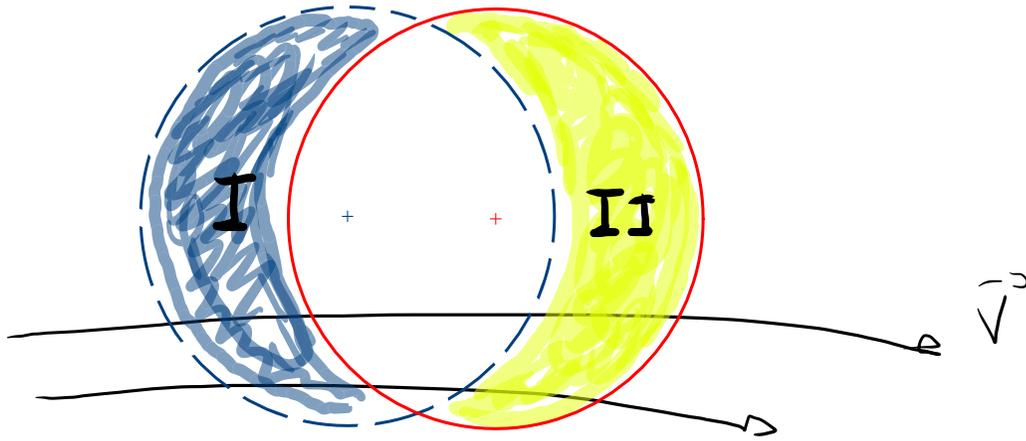
$$\lim_{dt \rightarrow 0} \frac{m_{vc}^{t+dt} - m_{vc}^t}{dt} = \frac{\partial m_{vc}}{\partial t} = \frac{\partial}{\partial t} \int_{vc} \rho dV$$

$$\frac{m_{sI}^{t+dt}}{dt} = \frac{\partial}{\partial t} \int_{vc_s} \rho dV$$

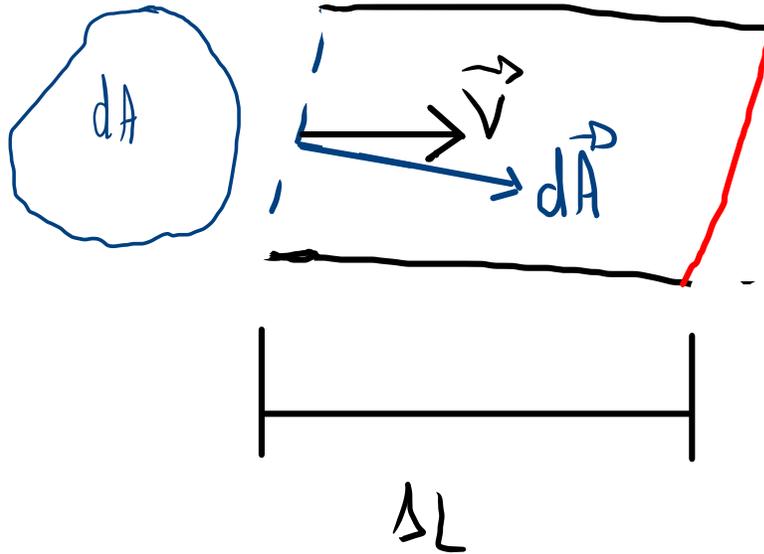
taxa mássica saindo do V.C no intervalo dt

$$\frac{m_I^t}{dt} = \frac{\partial}{\partial t} \int_{vc_e} \rho dV$$

taxa mássica entrando do V.C no intervalo dt



Volume = Área x Comprimento



O volume é paralelo às linhas de corrente mas a área não necessariamente:
necessário projetar a área na direção da velocidade

$$dA \cos \theta \Rightarrow \text{projetado em } \vec{v}$$

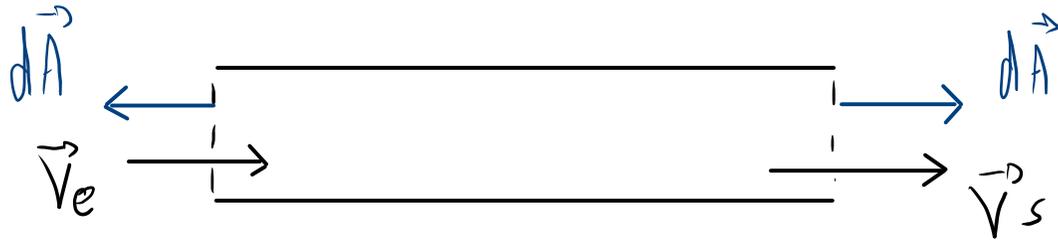
Volume = Área x Comprimento

$$dV = dA \cos \theta \cdot \Delta L$$

$$dV = d\vec{A} \cos\theta \cdot \Delta L$$

$$\frac{m_{SI}^{t+dt}}{dt} = \frac{\partial}{\partial t} \int_{V_{CS}} \rho dV = \frac{\partial}{\partial t} \int_{SC_S} \rho d\vec{A} \cos\theta \Delta L = \int_{SC_S} \rho \vec{V} \cdot d\vec{A}$$

$$\frac{m_I^{t+dt}}{dt} = \frac{\partial}{\partial t} \int_{V_e} \rho dV = \frac{\partial}{\partial t} \int_{SC_e} \rho d\vec{A} \cos\theta \Delta L = \int_{SC_e} \rho \vec{V} \cdot d\vec{A}$$



$$\int_{sc} \rho \vec{V} \cdot d\vec{A} \quad \leadsto \quad \vec{V} \cdot d\vec{A} = |\vec{V}| |d\vec{A}| \cos \Theta$$

LE

$$\Theta = 180^\circ \Rightarrow \cos \Theta = -1$$

$$\int \rho \vec{V} \cdot d\vec{A} < 0$$

LD

$$\Theta = 0^\circ \Rightarrow \cos \Theta = 1$$

$$\int \rho \vec{V} \cdot d\vec{A} > 0$$

$$\dot{m}_s - \dot{m}_e = \oint_{sc} \rho \vec{V} \cdot d\vec{A} \quad \left\{ \begin{array}{l} > 0 \quad \dot{m}_s > \dot{m}_e \\ < 0 \quad \dot{m}_s < \dot{m}_e \end{array} \right.$$

$$\frac{m_s^{t+dt} - m_s^t}{dt} = \frac{m_{vc}^{t+dt} - m_{vc}^t}{dt} + \frac{m_{SI}^{t+dt}}{dt} - \frac{m_I^{t+dt}}{dt}$$

$$\frac{D m_{sist}}{dt} = \frac{d}{dt} \int_{vc} \rho dV + \oint_{sc} \rho \vec{V} \cdot d\vec{A}$$

└── taxa de variação de massa no sistema móvel
└── taxa de variação de massa no V.C
└── taxa líquida de massa atravessando (saindo) através da superfície de controle

* velocidade do fluido relativa ao V.C

O princípio da Conservação de Massa

Para um sistema de identidade fixa (fechado)

a massa do sistema é constante

$$\frac{D m_{sist}}{dt} = \frac{d}{dt} \int_{VC} \rho \, dV + \oint_{SC} \rho \vec{v} \cdot d\vec{A}$$

$$\frac{d}{dt} \int_{VC} \rho \, dV + \oint_{SC} \rho \vec{v} \cdot d\vec{A} = 0$$

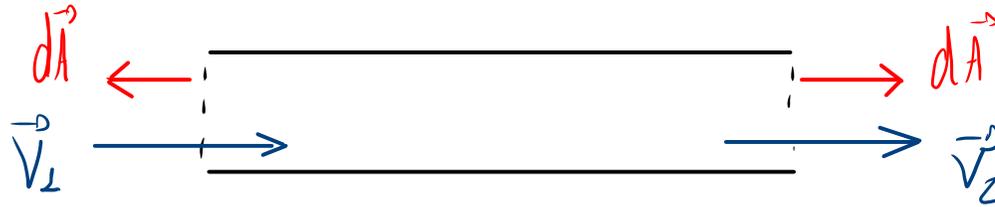
Equação da Continuidade na formulação integral para um volume de controle fixo no espaço

Para regime permanente:

$$\frac{d}{dt} \int_{VC} \rho dV + \int_{SC} \rho \vec{v} \cdot d\vec{A} = 0$$

$$\int_{SC} \rho \vec{v} \cdot d\vec{A} = 0$$

Para regime permanente Unidimensional



$$\oint_{SC} \rho \vec{v} \cdot d\vec{A} = 0$$

$$\rho_1 \vec{v}_1 \cdot \vec{A}_1 + \rho_2 \vec{v}_2 \cdot \vec{A}_2 = 0$$

$$\vec{v}_1 \cdot \vec{A}_1 = |\vec{v}_1| \cdot |\vec{A}_1| \cos \theta_1 = -v_1 \cdot A_1$$

$$\vec{v}_2 \cdot \vec{A}_2 = |\vec{v}_2| |\vec{A}_2| \cos \theta_2 = +v_2 \cdot A_2$$

$$\therefore -\rho_1 v_1 A_1 + \rho_2 v_2 A_2 = 0$$

$$\rho_1 v_1 A_1 = \rho_2 v_2 A_2$$

$$\rho_1 v_1 = \rho_2 v_2$$