

Opakování - Mechanika tekutin – Rovnováha, Hydrostatika

- **Tekutiny** – společné označení pro kapaliny a plyny.

- Tlak: $p = \frac{F}{S}$ $[\text{Pa}] = \left[\frac{\text{N}}{\text{m}^2} \right]$

$$p = \lim_{\Delta S \rightarrow 0} \frac{\Delta F}{\Delta S}$$

- **Dokonalá tekutina** – spojitě rozprostřená látka, pro kterou v každém bodě platí :

$$\sigma_{ij} = -\delta_{ij} p, \quad \sigma_{ij} = 0 \text{ pro } i \neq j$$

$$p \geq 0$$

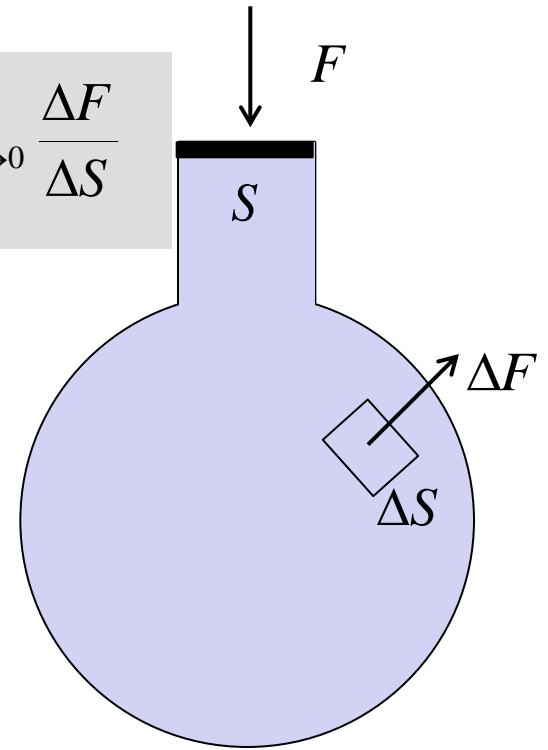
- **Smyková napětí** jsou v dokonalé tekutině vždy **nulová**, modul pružnosti ve smyku je nulový $G=0$. Dokonalá tekutina se nebrání změně tvaru.

- V ideální tekutině **nelze realizovat tahová napětí**.

- **Dokonalá kapalina je nestlačitelná:** $\rho(\vec{r}) = \text{konst}$, $p \geq 0$

- Jelikož se objem dokonalé kapaliny nemění, je první invariant tenzoru deformace nulový:

$$V = abc \doteq a_0 b_0 c_0 + a_0 b_0 c_0 (\varepsilon_{xx} + \varepsilon_{yy} + \varepsilon_{zz}) = V_0 + V_0 \varepsilon_I \Rightarrow \varepsilon_I = \frac{V - V_0}{V_0} = 0$$



Opakování - Mechanika tekutin - Rovnováha

- **Dokonalý plyn** je stlačitelný, známe-li stavovou rovnici plynu (např. pro ideální plyn $pV/T=nR=nN_A k_B=konst.$), můžeme určit hustotu plynu jako funkci tlaku v daném místě:

$$\rho = \rho(p(\vec{r}))$$

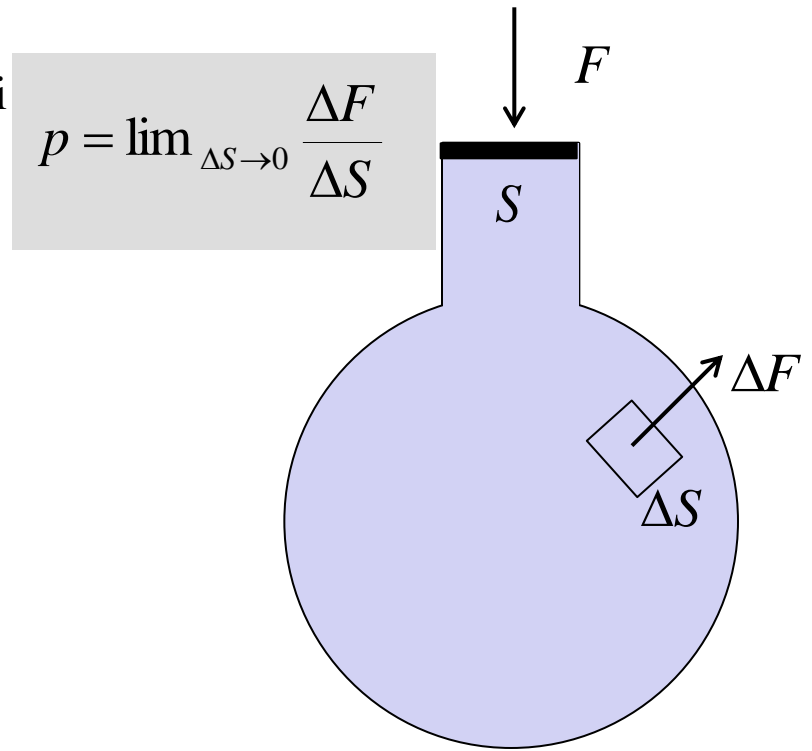
- I pro tekutiny platí rovnice rovnováhy kontinua:

$$\sigma_{ij} = -\delta_{ij} p \Rightarrow -\frac{\partial p}{\partial i} + G_i = 0, \quad i = x, y, z$$

$$\nabla p \equiv \text{grad}(p) \equiv \left(\frac{\partial p}{\partial x} \vec{i}, \frac{\partial p}{\partial y} \vec{j}, \frac{\partial p}{\partial z} \vec{k} \right) = \vec{G}$$

- U kapalin je hustota konstantní a objemové síly můžeme stanovit před řešením rovnice rovnováhy.
- U plynů ale závisí hustota na tlaku a je výhodnější do rovnice zavést intenzitu silového pole, hovoříme potom o **rovnici hydrostatické rovnováhy** :

$$\vec{I} = \frac{\vec{F}}{m} = \frac{V\vec{G}}{m} = \frac{\vec{G}}{\rho(p)} \Rightarrow \frac{1}{\rho(p)} \text{grad}(p) = \vec{I}, \quad \frac{1}{\rho(p)} \frac{\partial p}{\partial i} = I_i, \quad i = x, y, z$$



Opakování - Mechanika tekutin – Rovnováha – Pascalův zákon

- Pro kapalinu ($\rho = \text{konst.}$) jsou parciální derivace tlaku nezávislé na tlaku. Objemovými silami je tedy rozložení tlaku (řešení rovnice) v kapalině určeno až na aditivní konstantu: $f(\vec{r}), \quad p(\vec{r}) = f(\vec{r}) + k$

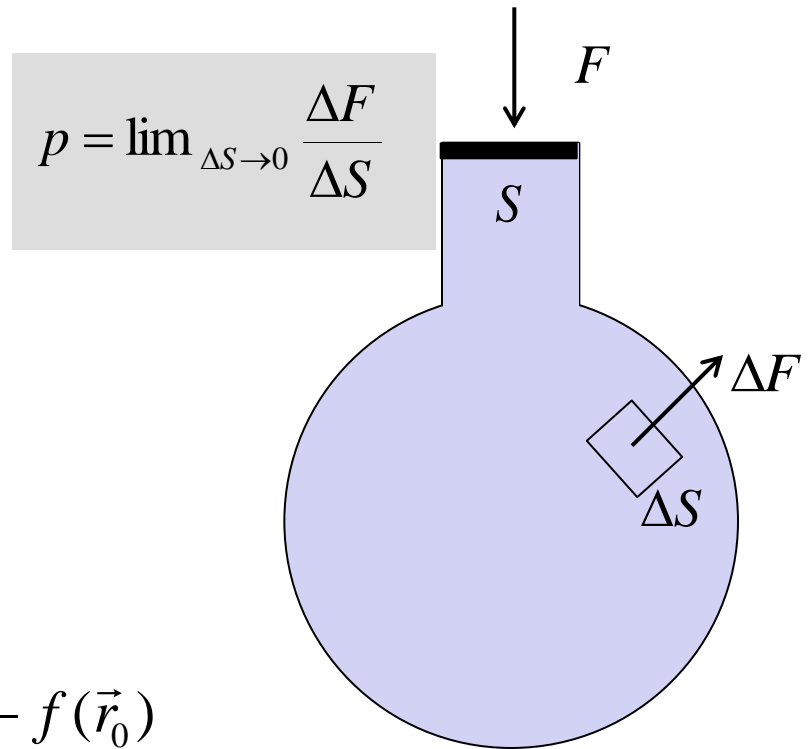
Okrajové podmínky (určení jedné konstanty) se redukuje na znalost tlaku v libovolném jednom bodě kapaliny.

Změníme-li v tomto bodě tlak, změní se o stejnou hodnotu i konstanta k a tím i tlak libovolném bodě kapaliny.

$$p(\vec{r}_0) = p_0 \quad \Rightarrow \quad p_0 = f(\vec{r}_0) + k \quad \Rightarrow \quad k = p_0 - f(\vec{r}_0)$$

$$p(\vec{r}_0) = p_0 + \Delta p \quad \Rightarrow \quad p_0 + \Delta p = f(\vec{r}_0) + k \quad \Rightarrow \quad k = p_0 - f(\vec{r}_0) + \Delta p$$

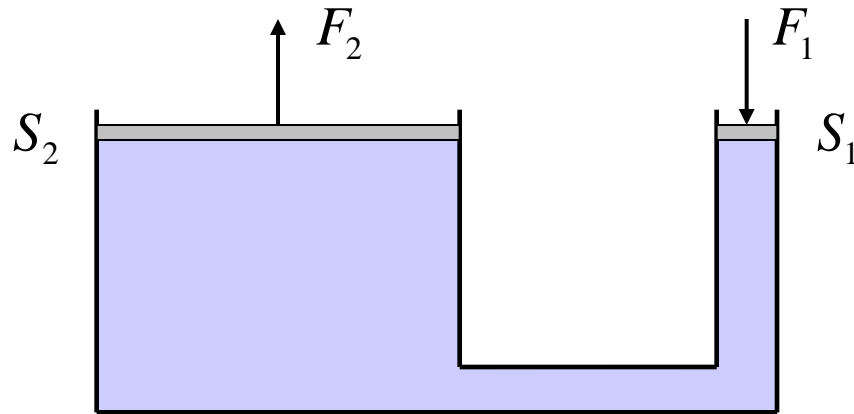
- **Pascalův zákon:** „Změna tlaku v jednom místě kapaliny způsobí stejnou změnu tlaku v celém objemu kapaliny, pokud je před změnou i po změně kapalina v rovnováze.“



Opakování - Mechanika tekutin – Rovnováha – Pascalův zákon

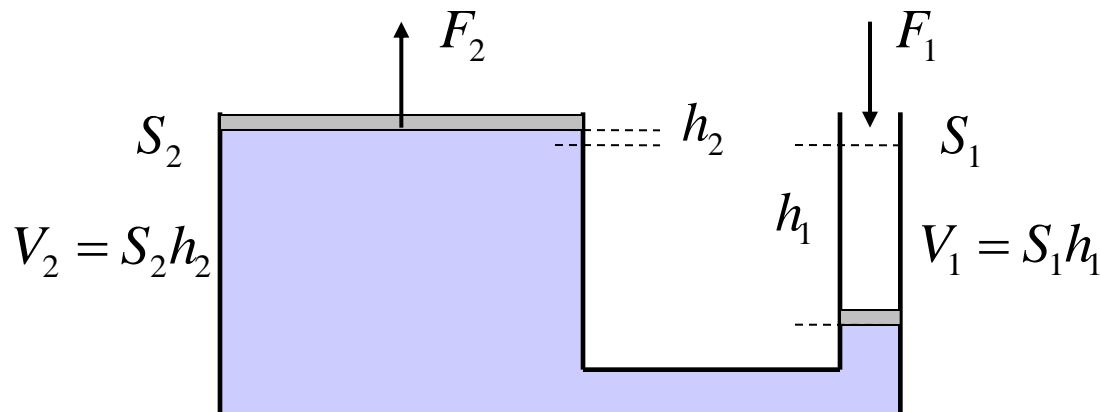
- Hydraulický lis, můžeme zanedbat objemové síly:

$$\frac{\partial p}{\partial x} = \frac{\partial p}{\partial y} = \frac{\partial p}{\partial z} = 0 \Rightarrow p = konst.$$

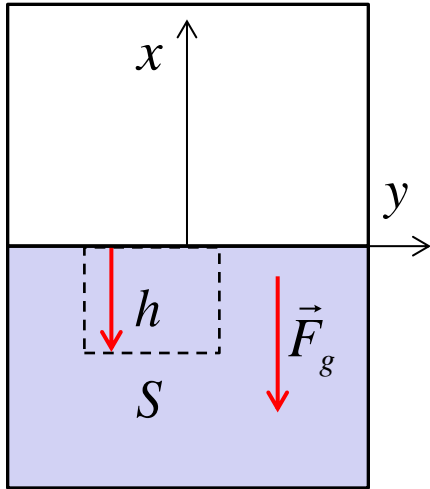


$$p_1 = \frac{F_1}{S_1} = p_2 = \frac{F_2}{S_2} \Rightarrow F_2 = \frac{S_2}{S_1} F_1$$

- Práce: $V_1 = V_2 \Rightarrow S_1 h_1 = S_2 h_2 \Rightarrow F_1 h_1 = F_2 h_2$



Opakování - Mechanika tekutin – Rovnováha – Pascalův zákon



- Tekutina v tíhovém poli $F_x = -mg$

- Vyjdeme z rovnice hydrostatické rovnováhy :

$$\frac{1}{\rho(p)} \frac{\partial p}{\partial i} = I_i, \quad I_x = \frac{F_x}{m} = -g, \quad I_y = 0, \quad I_z = 0$$

$$\frac{1}{\rho(p)} \frac{\partial p}{\partial x} = -g, \quad \frac{1}{\rho(p)} \frac{\partial p}{\partial y} = 0, \quad \frac{1}{\rho(p)} \frac{\partial p}{\partial z} = 0$$

- Tlak nezávisí tedy na souřadnicích y a z.

- Pro dokonalou (nestlačitelnou) kapalinu je $\rho = \text{konst.}$ Dostaneme tedy pro **hydrostatický tlak**:

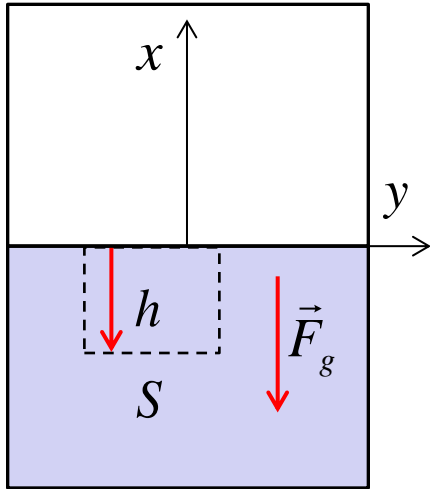
$$\frac{dp(x)}{dx} = -\rho g \quad \Rightarrow \quad p(x) = -\rho g x + k$$

- Na hladinu $x = -h = 0$ nám působí pouze barometrický tlak b :

$$p(0) = b = -\rho g 0 + k \quad \Rightarrow \quad p(h) = h\rho g + b$$

$$\Delta p = p(h) - p(0) = h\rho g$$

Opakování - Mechanika tekutin – Rovnováha – Pascalův zákon



- Tekutina v tíhovém poli

- Vyjdeme z rovnice hydrostatické rovnováhy :

$$\frac{1}{\rho(p)} \frac{\partial p}{\partial i} = I_i, \quad I_x = -g, I_y = 0, I_z = 0$$

$$\frac{1}{\rho(p)} \frac{\partial p}{\partial x} = -g, \quad \frac{1}{\rho(p)} \frac{\partial p}{\partial y} = 0, \quad \frac{1}{\rho(p)} \frac{\partial p}{\partial z} = 0$$

- Tlak nezávisí tedy na souřadnicích y a z.

- Závislost tlaku plynu na výšce v tíhovém poli lze určit pokud známe stavovou rovnici plynu:

$$pV = nRT = \frac{m}{M} N_A k_B T, \quad \frac{N_A k_B T}{M} = C \Rightarrow \rho(p) = \frac{m}{V} = \frac{p}{C} \Rightarrow \frac{dp(x)}{dx} = -\frac{g}{C} p$$

$$p(x) = Ae^{\alpha x} \Rightarrow A\alpha e^{\alpha x} + A\frac{g}{C} e^{\alpha x} = 0 \Rightarrow \alpha = -\frac{g}{C} \Rightarrow p(x) = Ae^{-\frac{g}{C}x}$$

- U hladiny moře $x = 0$ nám působí tlak p_0 a hustota ρ_0 . Pro **barometrickou rovnici** dostáváme:

$$p(0) = p_0 = Ae^0, \quad \frac{1}{C} = \frac{\rho_0}{p_0} \Rightarrow p(x) = p_0 e^{-\frac{\rho_0}{p_0} gx}, \quad \text{kde } p_0 \doteq 10^5 \text{ Pa}, \rho_0 \doteq 1,2 \text{ kgm}^{-3}$$

Mechanika tekutin – Rovnováha – Archimédův zákon

- V rovnováze musí být součet výslednice objemových sil a výslednice plošných sil nulový:

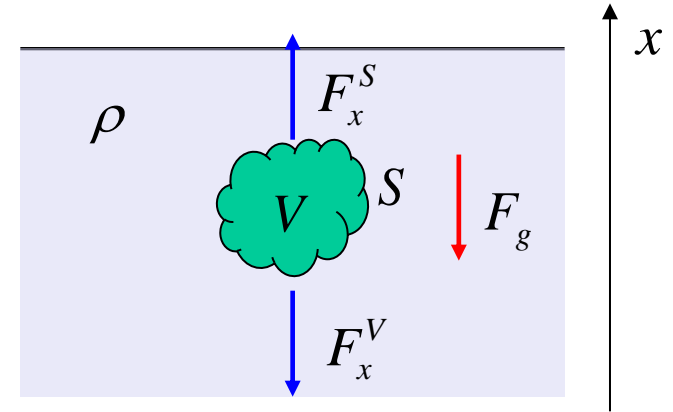
$$\vec{F}^S + \vec{F}^V = 0 \Rightarrow F_i^S = -F_i^V$$

- Složky výslednice objemových sil: $F_i^V = \int_V G_i \, dV$

- Složky výslednice plošných sil: $F_i^S = \int_S \sigma_{vi} \, dS$

- Je-li objemovou silou tíhová síla: $F_x^V = -g \int_V \rho \, dV$, $F_y^V = 0$, $F_z^V = 0$

- Potom je **vztlaková síla**: $F_x^S = g \int_V \rho \, dV$, $F_y^S = 0$, $F_z^S = 0$



- **Archimédův zákon:**

Těleso ponořené do tekutiny je nadlehčováno silou, která se rovná tíze tekutiny tělesem vytlačené.

Mechanika tekutin – Rovnováha – Archimédův zákon

- Hydrostatický tlak nezávisí na souřadnicích y a z , síly působící na válcovou plochu se tedy vykompenzují.
- plošné síly působí tedy jenom na podstavu válce:

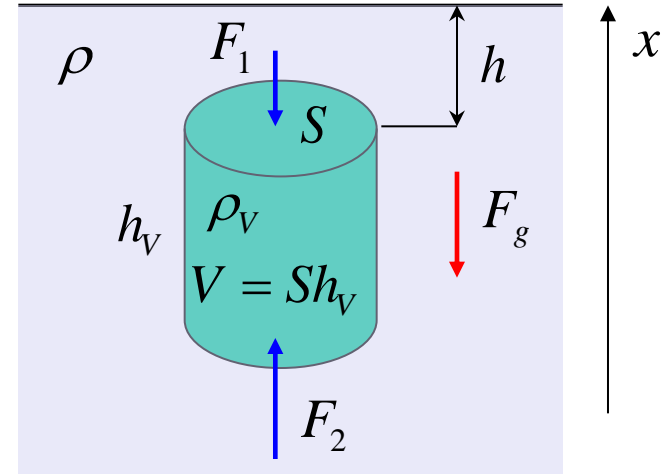
$$F_1 = p_1 S = h \rho g S$$

$$F_2 = p_2 S = (h + h_v) \rho g S$$

- Vztlková síla:

$$F_2 - F_1 = (h + h_v) \rho g S - h \rho g S = h_v \rho g S = \rho V g$$

↑
tíha tekutiny
vytlačené tělesem



Mechanika tekutin – Rovnováha – Archimédův zákon

- rovnováha $F_2 - F_1 - F_g = 0$

- plošné síly působí jenom na podstavy válce:

$$F_1 = p_1 S = 0$$

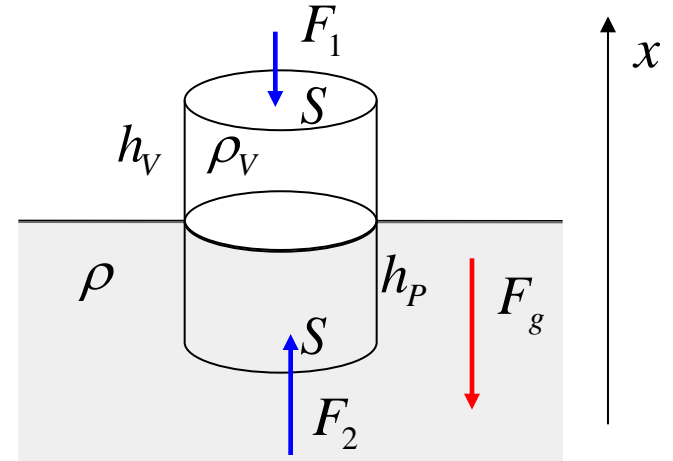
$$F_2 = p_2 S = h_p \rho g S$$

- Vztlková síla: $F_2 - F_1 = h_p \rho g S$

- Tíha tělesa: $F_g = \rho_V h_V S g$

- Z podmínky rovnováhy dostaneme: $F_2 - F_1 - F_g = 0 \Rightarrow \rho_V h_V = \rho h_p$

- podmínka plavání: $h_p \leq h_V \Rightarrow \rho_V \leq \rho$

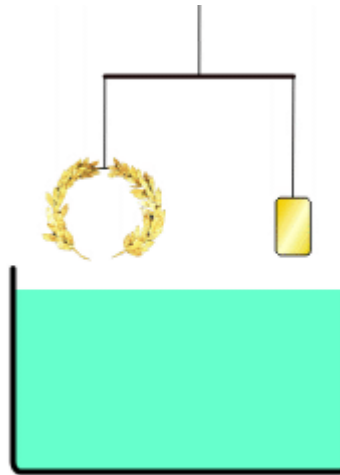
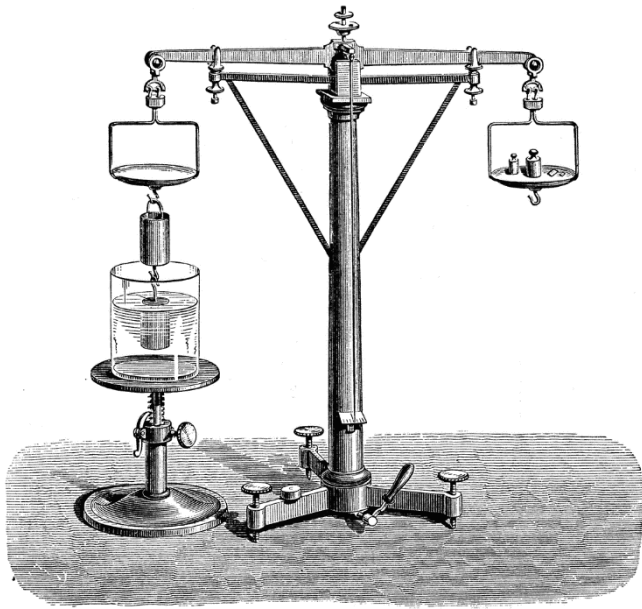


Mechanika tekutin – Rovnováha – Archimédův zákon – měření hustoty

• vážení na vzduchu: $m_1 g = \rho_T V g$ $m_1 = \rho_T V \Rightarrow V = \frac{m_1}{\rho_T}$

• vážení ve vodě: $m_2 g = m_1 g - F_{\text{vztlak}} = \rho_T V g - \rho V g$ $m_2 = \rho_T V - \rho V$

$$m_2 = \rho_T \frac{m_1}{\rho_T} - \rho \frac{m_1}{\rho_T} \Rightarrow \rho_T = \frac{m_1}{m_1 - m_2} \rho$$

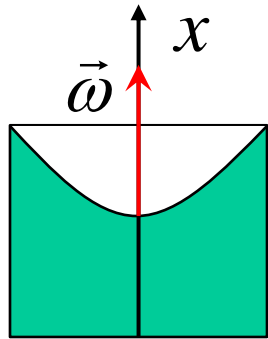


- Archimédes, Syrakusy (287-212 př. n.l.)

$$\rho_{Au} = 19.3 \text{ g cm}^{-3}$$

$$\rho_{Ag} = 10.49 \text{ g cm}^{-3}$$

Mechanika tekutin – Rotující kapalina



- Rovnici hydrostatické rovnováhy užitíme pro sledování rovnováhy kapaliny za působení dalších objemových sil.
- Zvolíme soustavu souřadnou pevně spjatou s kapalinou.
- Jediná pravá síla je objemová tíhová síla:

$$G_x^g = -\rho g, \quad G_y^g = 0, \quad G_z^g = 0,$$

- Zdánlivá objemová odstředivá síla je dána složkami:

$$G_x^o = 0, \quad G_y^o = \rho\omega^2 y, \quad G_z^o = \rho\omega^2 z$$

- Rovnice hydrostatické rovnováhy dostaneme tedy ve tvaru:

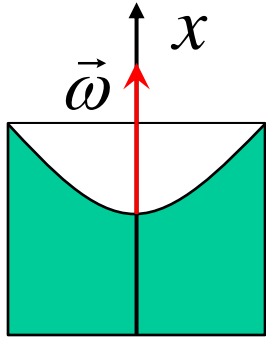
$$\frac{\partial p}{\partial x} = -\rho g, \quad \frac{\partial p}{\partial y} = \rho\omega^2 y, \quad \frac{\partial p}{\partial z} = \rho\omega^2 z$$

- Z první rovnice dostaneme řešení ve tvaru: $p = -\rho g x + f_1(y, z)$

- Dosadíme do druhé rovnice a pro funkci f_1 dostaneme podmínku: $\frac{\partial f_1}{\partial y} = \rho\omega^2 y \Rightarrow f_1(y, z) = \frac{1}{2} \rho\omega^2 y^2 + f_2(z)$

- Dosadíme do třetí rovnice a pro funkci f_2 dostaneme podmínku: $\frac{\partial f_2}{\partial z} = \rho\omega^2 z \Rightarrow f_2(z) = \frac{1}{2} \rho\omega^2 z^2 + k$

Mechanika tekutin – Rotující kapalina



- Pro rozložení tlaku v rotující kapalině dostaneme tedy ve výsledku:

$$p = -\rho g x + \frac{1}{2} \rho \omega^2 (y^2 + z^2) + k$$

- Plochy, ve kterých kapalina nabývá stejného tlaku $p=K$ jsou rotační paraboloidy:

$$x = \frac{1}{2} \rho \frac{\omega^2}{g} (y^2 + z^2) + \frac{k - K}{\rho g}$$

- Jednotlivé plochy se liší konstantou: $\frac{k - K}{\rho g}$

Mechanika tekutin – Proudění, Hydrodynamika

- Pohyb tekutiny vyšetřujeme vzhledem k soustavě souřadnic, která je např. pevně spojená s potrubím. Vzhledem k této soustavě má každá částice tekutiny rychlost:

$$\vec{v} = \vec{v}(\vec{r}, t)$$

- Takto znázorněné vektory jsou tečnami ke křivkám, které nazýváme **proudnic**, nebo **proudové čáry**. Není-li proudění ustálené (stacionární), mění se obraz proudnic v každém okamžiku.

- Při **ustáleném proudění** se rychlost tekutiny v žádném místě nemění a $\vec{v} = \vec{v}(\vec{r})$ je statické vektorové pole.

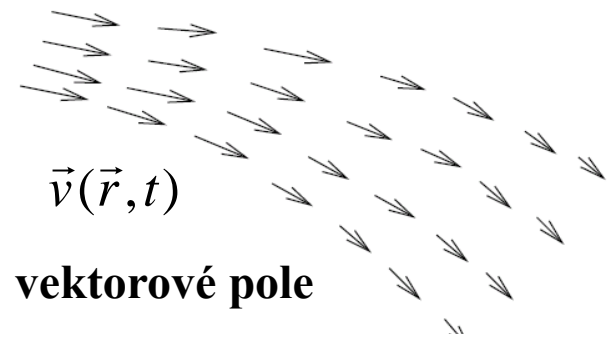
- Při ustáleném proudění je tvar proudnic stejný a **proudnic** se shodují s **trajektoriami** částic tekutiny hovoříme potom o **proudové trubici**.

- Říkáme, že **proudění je vířivé**, jestliže :

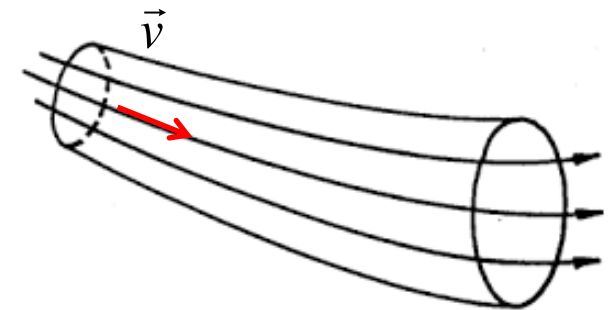
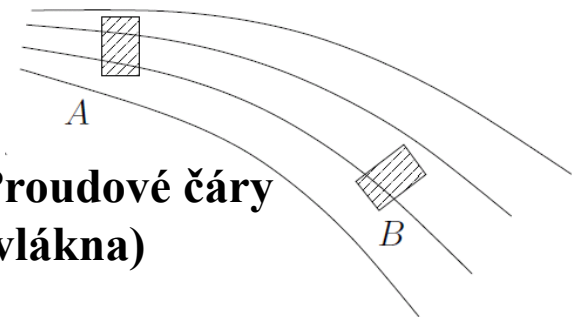
$$\text{rot } \vec{v} \equiv \left(\frac{\partial v_z}{\partial y} - \frac{\partial v_y}{\partial z}, \frac{\partial v_x}{\partial z} - \frac{\partial v_z}{\partial x}, \frac{\partial v_y}{\partial x} - \frac{\partial v_x}{\partial y} \right) \neq 0$$

- Říkáme, že **proudění je nevířivé (potenciálové)**, jestliže :

$$\text{rot } \vec{v} = 0 \quad \Rightarrow \quad \vec{v} = \text{grad } f, \quad v_i = \frac{\partial f}{\partial i} \quad \text{kde } i = x, y, z$$



vektorové pole



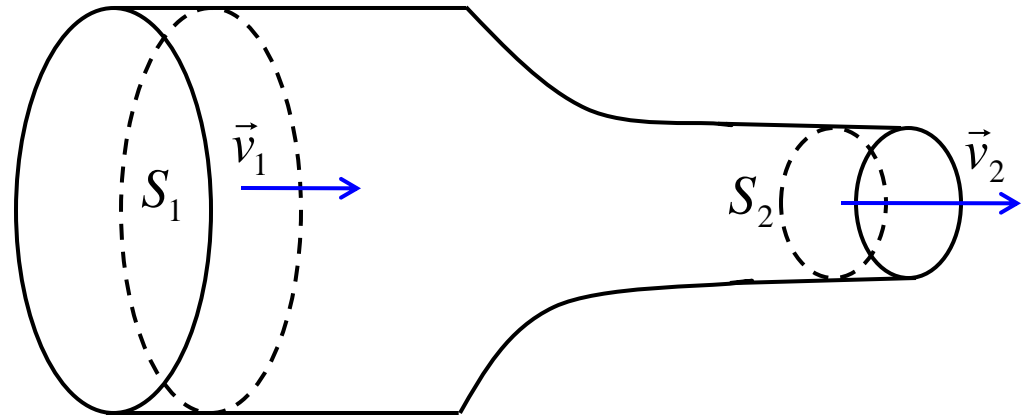
Mechanika tekutin – Proudění, Hydrodynamika – Rovnice kontinuity

- Hmotnost tekutiny, která proteče za čas Δt plochou S_1 a S_2 při stacionárním proudění je:

$$\Delta m_1 = \rho_1 S_1 v_1 \Delta t, \quad \Delta m_2 = \rho_2 S_2 v_2 \Delta t$$

- Jelikož platí zákon zachování hmotnosti dostaneme:

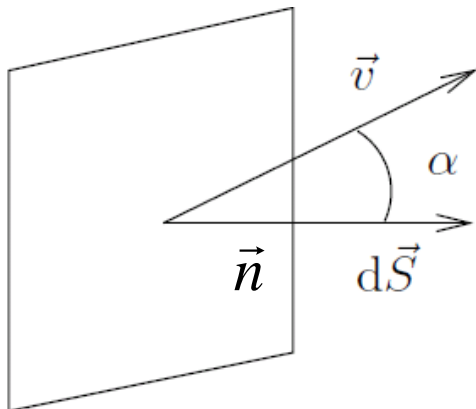
$$\Delta m_1 = \Delta m_2 \quad \Rightarrow \quad \rho_1 S_1 v_1 = \rho_2 S_2 v_2$$



Rovnici kontinuity pro stacionární proudění tekutiny trubicí.

- V případě **kapaliny** je **hustota konstantní** a rovnice kontinuity se zjednoduší:

$$\rho_1 = \rho_2 \quad \Rightarrow \quad S_1 v_1 = S_2 v_2$$



Hmotnostní (prů)tok definujeme: $Q_m \equiv \frac{dm}{dt} = \rho S v$

Objemový (prů)tok definujeme: $Q_v \equiv \frac{Q_m}{\rho} = S v$

Zavedeme orientovanou plochu dostaneme pro element hmotného toku:

$$d\vec{S} = \vec{n} dS \quad \Rightarrow \quad dQ_m = \rho \vec{v} d\vec{S} = \rho v dS \cos \alpha$$

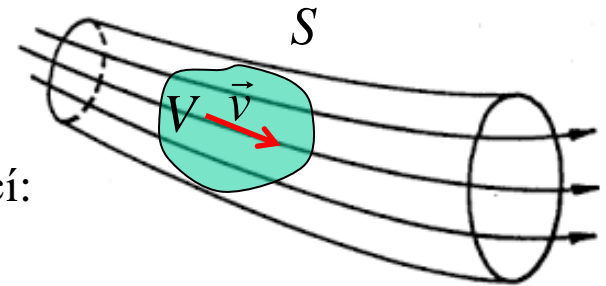
Mechanika tekutin – Proudění, Hydrodynamika – Rovnice kontinuity

- Zavedeme orientovanou plochu dostaneme pro element hmotnostního toku:

$$d\vec{S} = \vec{n}dS \Rightarrow dQ_m = \rho\vec{v}d\vec{S} = \rho v dS \cos \alpha$$

- Celkový hmotnostní tok libovolnou plochou dostaneme integrací:

$$Q_m = \oint_S \rho\vec{v}d\vec{S} = \oint_S \rho v \cos \alpha dS$$



- Hmotnostní tok uzavřenou plochou směrem ven se pak musí rovnat úbytku tekutiny v objemu V za jednotku času :

$$m = \int_V \rho dV \Rightarrow \oint_S \rho\vec{v}d\vec{S} = \frac{dm}{dt} = \frac{d}{dt} \int_V \rho dV$$

- Dostáváme **rovnici kontinuity** v integrálním tvaru:

$$\oint_S \rho\vec{v}d\vec{S} = \int_V \frac{d\rho}{dt} dV$$

- Pro konečnou část prostoru V omezenou plochou S lze upravit pomocí Gaussovy věty vektorové analýzy:

$$\oint_S \rho\vec{v}d\vec{S} = \int_V \operatorname{div}(\rho\vec{v})dV, \quad \text{kde} \quad \operatorname{div}(\rho\vec{v}) \equiv \frac{\partial \rho v_x}{\partial x} + \frac{\partial \rho v_y}{\partial y} + \frac{\partial \rho v_z}{\partial z}$$

- Dostáváme **rovnici kontinuity** v diferenciálním tvaru:

$$\int_V \operatorname{div}(\rho\vec{v})dV = \int_V \frac{d\rho}{dt} dV \Rightarrow \operatorname{div}(\rho\vec{v}) = \frac{d\rho}{dt}$$

Mechanika tekutin – Proudění, Hydrodynamika – Rovnice kontinuity

- **Rovnici kontinuity** v diferenciálním tvaru:

$$\operatorname{div}(\rho\vec{v}) = \frac{d\rho}{dt}$$

- Pro **ustálené proudění nestlačené kapaliny** se rovnice zjednoduší:

$$\frac{d\rho}{dt} = 0, \Rightarrow \operatorname{div}(\rho\vec{v}) = 0$$

$$\frac{\partial\rho}{\partial x} = \frac{\partial\rho}{\partial y} = \frac{\partial\rho}{\partial z} = 0 \Rightarrow \operatorname{div}(\vec{v}) = 0$$

- do prostoru ohraničeného S vstupují částice tekutiny plochou S_1 a vystupují plochou S_2 . Bude tedy:

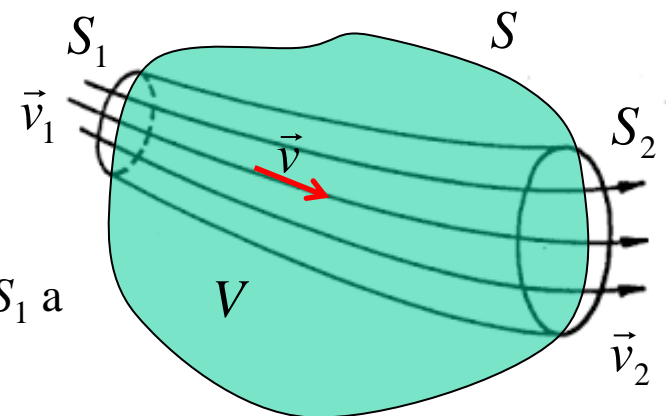
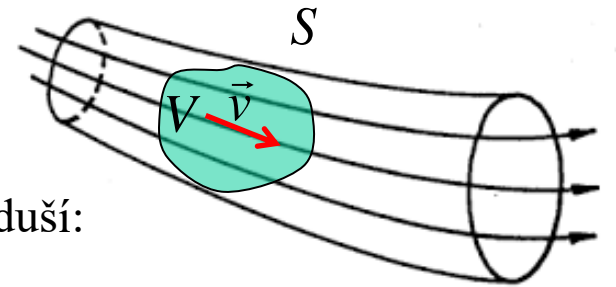
$$\oint_S \rho\vec{v}d\vec{S} = \int_{S_1} \rho\vec{v}_1d\vec{S}_1 + \int_{S_2} \rho\vec{v}_2d\vec{S}_2 = -Q_{m1} + Q_{m2} = 0 \Rightarrow Q_m = \text{konst}$$

- Za ustáleného proudění je hmotnostní tok **tekutiny** libovolným průřezem proudové trubice konstantní. Jsou-li rychlost v a hustota ρ v celém průřezu konstantní, lze rovnici kontinuity psát v jednoduchém tvaru:

$$Q_m = \rho Sv = \text{konst.}$$

- Pro **nestlačitelnou kapalinu**:

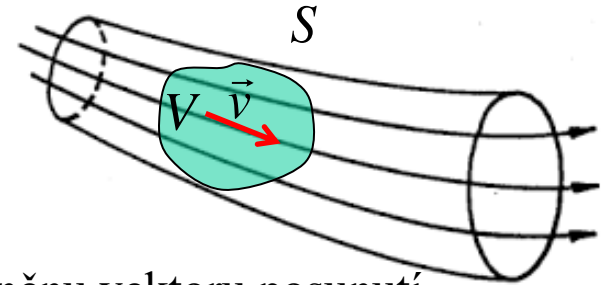
$$Q_v = Sv = \text{konst.}$$



Mechanika tekutin – Proudění, Hydrodynamika – Pohybová rovnice

- I pro tekutiny platí pohybová rovnice kontinua :

$$\sum_j \frac{\partial \sigma_{ij}}{\partial j} + G_i = \rho \frac{d^2 u_i}{dt^2}, \quad i = x, y, z$$



- Místo napětí dosadíme působící tlak na tekutinu a za časovou změnu vektoru posunutí dosadíme rychlost proudící tekutiny a dostaneme **pohybovou rovnici proudící ideální tekutiny** :

$$\text{grad}(p) + \vec{G} = \rho \frac{d\vec{v}}{dt}, \quad -\frac{\partial p}{\partial i} + G_i = \rho \frac{dv_i}{dt}, \quad i = x, y, z$$

$$\text{grad}(p) \equiv \left(\frac{\partial p}{\partial x} \vec{i}, \frac{\partial p}{\partial y} \vec{j}, \frac{\partial p}{\partial z} \vec{k} \right)$$

- Zavedeme-li intenzitu silového pole dostaneme **Eulerovu hydrodynamickou rovnici**:

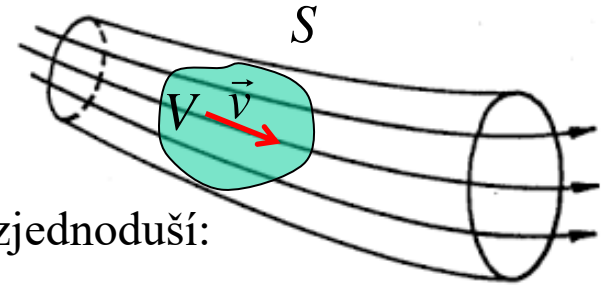
$$\frac{dv_i}{dt} = \sum_{j=x,y,z} \frac{\partial v_i}{\partial j} \frac{dj}{dt} + \frac{\partial v_i}{\partial t} = \sum_{j=x,y,z} \frac{\partial v_i}{\partial j} v_j + \frac{\partial v_i}{\partial t}, \quad i = x, y, z$$

$$\frac{\partial v_i}{\partial t} + \sum_{j=x,y,z} \frac{\partial v_i}{\partial j} v_j = I_i - \frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial i}$$

Mechanika tekutin – Proudění, Hydrodynamika – Bernoulliho rovnice

- Eulerova hydrodynamická rovnice:

$$\frac{\partial v_i}{\partial t} + \sum_{j=x,y,z} \frac{\partial v_i}{\partial j} v_j = I_i - \frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial i}, \quad i = x, y, z$$



- Při stacionárním proudění není rychlost funkcí času, rovnice se zjednoduší:

$$\frac{\partial v_i}{\partial t} = 0 \quad \Rightarrow \quad \sum_{j=x,y,z} \frac{\partial v_i}{\partial j} v_j = I_i - \frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial i}, \quad i = x, y, z$$

- Rovnici vynásobíme jednotkovým vektorem ve směru rychlosti, který má směr proudnice a integrujeme ve podél proudnice:

$$\int \sum_{j=x,y,z} \frac{\partial v_i}{\partial j} v_j \frac{v_i}{v} ds = \int I_i \frac{v_i}{v} ds - \int \frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial i} \frac{v_i}{v} ds + konst., \quad i = x, y, z$$

- Je-li pole objemových sil konzervativní:

$$I_i = \frac{\partial \varphi}{\partial i}, \quad \frac{v_i}{v} ds = di \quad \Rightarrow \quad \int I_i \frac{v_i}{v} ds = - \int \frac{\partial \varphi}{\partial i} di = - \int d\varphi = \quad i = x, y, z$$

- Podobně:

$$\int \frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial i} \frac{v_i}{v} ds = \int \frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial i} di = \int \frac{dp}{\rho}, \quad i = x, y, z$$

Mechanika tekutin – Proudění, Hydrodynamika – Bernoulliho rovnice

- Využijeme-li identitu, dostaneme:

$$\frac{\partial v^2}{\partial j} = \frac{\partial(v_i v_i)}{\partial j} = 2v_i \frac{\partial v_i}{\partial j} \Rightarrow \int \sum_{j=x,y,z} \frac{\partial v_i}{\partial j} v_j \frac{v_i}{v} ds = \int \frac{\partial v^2 / 2}{\partial j} dj = \int d\left(\frac{v^2}{2}\right), \quad i = x, y, z$$

- Cekem tedy dostaneme vyjádření pro **Bernoulliho rovnici** pro **obecnou stlačitelnou tekutinu**:

$$\int d\left(\frac{v^2}{2}\right) + \int d\varphi + \int \frac{dp}{\rho} = konst. \Rightarrow \frac{v^2}{2} + \varphi + \int \frac{dp}{\rho} = konst.$$

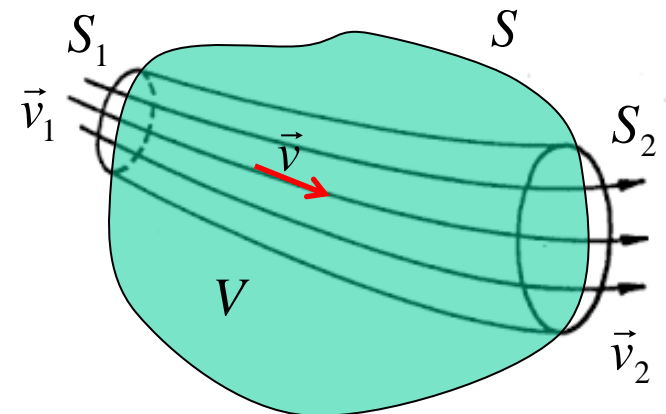
- **Bernoulliho rovnici** pro **kapalinu**, kdy je hustota konstantní:

$$\rho = konst. \Rightarrow \rho \frac{v^2}{2} + \rho\varphi + p = konst.$$

- „Součet kinetické energie objemové jednotky kapaliny, její potenciální energie a tlaku je podél proudnice konstantní.“

- Pro libovolná dvě místa na stejné proudnici má tento výraz stejnou hodnotu:

$$\frac{v_1^2}{2} + \varphi_1 + \frac{p_1}{\rho} = \frac{v_2^2}{2} + \varphi_2 + \frac{p_2}{\rho}$$



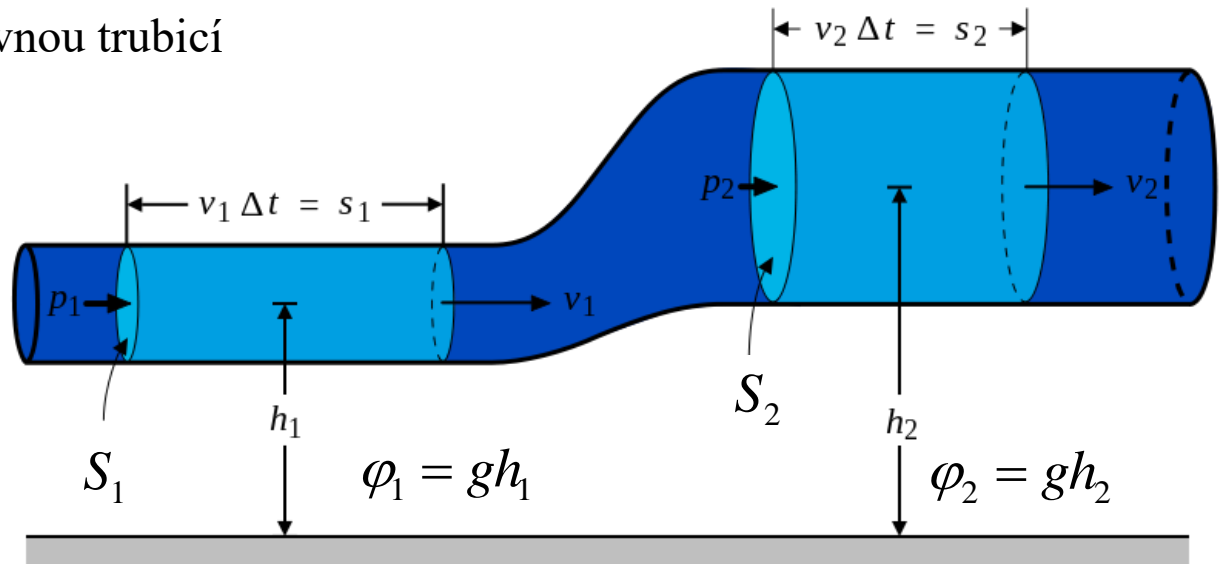
Mechanika tekutin – Proudění, Hydrodynamika – Bernoulliho rovnice

- Příklad proudění kapaliny vodorovnou trubicí
- ideální (nestlačitelná) kapalina

$$\rho = \text{konst.}$$

- kdyby kapalina stála

$$v_1 = v_2 = 0$$



$$\rho\varphi_1 + p_1 = \rho\varphi_2 + p_2 \Rightarrow$$

$$p_2 - p_1 = \rho\varphi_2 - \rho\varphi_1 = \rho g (h_2 - h_1)$$

- **Bernoulliho rovnice:** $\frac{1}{2} \rho v_1^2 + p_1 + \rho g h_1 = \frac{1}{2} \rho v_2^2 + p_2 + \rho g h_2 = \text{konst.}$

- Rovnice kontinuity: $Q_1 = Q_2 \Rightarrow \frac{V_1}{\Delta t} = \frac{V_2}{\Delta t} \Rightarrow \frac{S_1 v_1 \Delta t}{\Delta t} = \frac{S_2 v_2 \Delta t}{\Delta t} \Rightarrow S_1 v_1 = S_2 v_2 = \text{konst.}$