

FOLYT. 1402

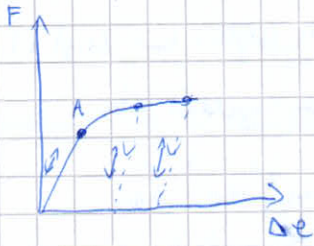
1. előadás (02.17.)

A mechanika - modell sokszor nem működik

Visszat a pontszerű testekre, tömegközéppontjuk, egyenlő tömegek, minden részecskére

Hosszúság, keménység, kényszer, a tömeget: nem kell az atomokat, csak az egész és az az alatt alvó minden állományt

Dráta megnyúlása az erő függvényében



Az A pontig tartó a rugalmas lineáris és nemlineáris

Az A pont után már nemlineárisan működik, rugalmas, megmarad a rugóerő

alacsony keménység (kényszer: túlzottan nagy)

Az első rész a lineáris tartományban, majd nemlineáris

Az $\frac{F}{A}$ nemlineárisan nemlineáris, mert függ a rugóerő jelzős hosszától. Alacsony keménység az egyenlő hossz megnyúlásból ered. $\frac{\Delta l}{l}$

Az erő nem jó, mert a keresztmetszetet el kellene látni. Legyen $\frac{F}{A}$.

Az $\frac{F}{A} - \frac{\Delta l}{l}$ grafikon a drót geometriai formájára független (mégis, az alakjaitól nem!!)

$$\epsilon = \frac{\Delta l}{l} \rightarrow \text{deformáció} \quad \sigma = \frac{F}{A} \rightarrow \text{feszültség} \quad [\sigma] = \frac{N}{m^2} = Pa$$

A lineáris tartományban ϵ és σ lineárisan összefügg: $\sigma = E \epsilon$

E : Young modulus

az egy anyag jellemzője, de 2-3-ig tartó tartományban

$$E \sim 100 \cdot 6 Pa$$

A lineáris tartományban is kb. egyenlő $\sigma_k \sim 100 MPa$

ami a maximális rugóerő értéke $E \sim 10^3$

értékben a drót, de a rugóerő arányától függően

Eddig nem vettük figyelembe a Poisson-összehúzóhatást: ha valamit megnyújt, a keresztmetszet
 csökken
 hiszénletri-lycsóterület $\frac{\Delta d}{d} = -\nu \frac{\Delta e}{e}$ ν : Poisson-arány
 Poisson-rátó

$$\nu \approx 0,3$$

Egk semint megnyújtás hatására változik a térfogat



$$\frac{\Delta V}{V} = \frac{(d + \Delta d)^2 (e + \Delta e) - e d^2}{e d^2} =$$

$$\frac{-2de\Delta d + d^2\Delta e + e(\Delta d^2 + \Delta d\Delta e + 2d\Delta d\Delta e)}{e d^2} \stackrel{\text{Egk hiszén}}{=} 2\frac{\Delta d}{d} + \frac{\Delta e}{e} =$$

$$= (1 - 2\nu) \frac{\Delta e}{e} = (1 - 2\nu) \frac{\sigma}{E} \quad \text{valamint helyi felület: } -\frac{3(1 - 2\nu)}{E} p$$

Előző: A térfogat változás is a nyomás hatására is lineáris összefüggés van

$$\frac{3(1 - 2\nu)}{E} = k \quad \text{kompressziós ráta (arány)}$$

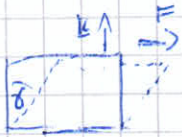
Mit van, ha $\nu > 0,5$?

Nyomás hatására nő a térfogat, ami miatt az anyag
 ez felrebből a nagy instabilitás

FOLYT. KÖZ

2. előadás (02.21)

Tiszta nyírás



δ : nyírás szög

Ez alapján leírhatjuk az, hogyan a felületi húzóerő

$$\frac{F}{A} = \gamma: \text{nyírás feszültség}$$

hisz növekedés az anyagban a nyírás mértékével. $\tau = \mu \delta$

μ : nyírás modulus

Pragmatikus deformációtól is le lehet írni ide az addigiek azt nem tudjuk (pl. megmérés)

A helyén mára konkrét értékeket hátra hagadni



Vegyük egy adott elemet és egy erővel hódosítsuk az alagját (a tükör elfordulást most hagyjuk)

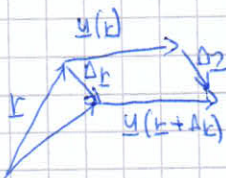
Vegyük azt az állapotot, amikor minden atom a s.o. -ban van (első elv ≥ 0)
Ha hirtelen az erő, növekszik

Egy alagjól x helyen lévő atom a deformáció után u -val elmozdult
adott deformációt az $u(x,t)$ -vel egyértelműen meg lehet adni (mivel testben minden atom)

De az $u(x,t) = C$ az eltolás, ami változ nem ha létre hozták az erő
je az elmozdulás, pedig u ott az 0.

Azok a helyek, ahol a erő van, ha két pont közötti távolság megváltozik.

Ha van egy pont $x + \Delta x$ helyen, és transzformáljuk, akkor, az oldal, legyen a két új pont távolsága változik e .



Erőrendek:

$$\begin{aligned} \Delta y &= x + \Delta x + u(x + \Delta x) - x - u(x) = \\ &= \Delta x + u(x + \Delta x) - u(x) \end{aligned}$$

Tadym, vagy $\phi(r+\Delta r) - \phi(r) \approx (\text{grad } \phi) \Delta r$ készenlése ϕ skálázása, de y az volt

De pontosabban: $u_i(r+\Delta r) - u_i(r) \approx \frac{\partial u_i}{\partial r_j} \Delta r_j = \beta_{ij} \Delta r_j$

$$\beta_{ij} = \frac{\partial u_i}{\partial r_j} \quad \text{distenzió} \quad \beta = \frac{du}{dr}$$

~~$\langle \alpha | \beta | \epsilon \rangle$~~

Így alak: $\Delta r_i = \Delta r_i + \beta_{ij} \Delta r_j$

Ha azt vesszük kétszeres relatív megváltozása: $\frac{|\Delta r| - |\Delta r|}{|\Delta r|} =$

$$= \frac{|\Delta r_i + \beta_{ij} \Delta r_j| - |\Delta r|}{|\Delta r|} =$$

$$= \frac{|\Delta r_i \Delta r_i + \Delta r_i \beta_{ij} \Delta r_j + \Delta r_i \beta_{ik} \Delta r_k + \beta_{ij} \beta_{ik} \Delta r_j \Delta r_k| - |\Delta r|}{|\Delta r|} =$$

$$= \frac{|\Delta r_i \Delta r_i + 2 \Delta r_i \beta_{ij} \Delta r_j + \beta_{ij} \beta_{ik} \Delta r_j \Delta r_k| - |\Delta r|}{|\Delta r|} = *$$

13.3 β felbontása egy szimmetrikus és antiszimmetrikus részre

$$\epsilon_{ij} = \frac{1}{2} (\beta_{ij} + \beta_{ji}) = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial u_i}{\partial r_j} + \frac{\partial u_j}{\partial r_i} \right) \quad \leftarrow \text{Ez a szimmetrikus rész}$$

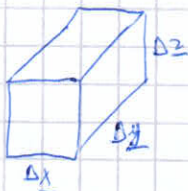
a antiszimmetrikus részt beveszem a két Δr közé, rendezem össze

$$2 \Delta r_i \beta_{ij} \Delta r_j = 2 \Delta r_i \epsilon_{ij} \Delta r_j$$

A gyökök alatti utolsó tagot elhagyjuk, mert kisebbek 10^{-9} -nál a β , de az utolsó nem hagyjuk el, hanem transzformáljuk a β_{ik} -t, de mi van.

$$* = \sqrt{1 + 2 \frac{\Delta r_i \epsilon_{ij} \Delta r_j}{|\Delta r| |\Delta r|}} - 1 = \sqrt{1 + 2 k_i \epsilon_{ij} k_j} \approx \quad \text{ahol } k = \frac{\Delta r}{|\Delta r|}$$

$$\approx |k_i \epsilon_{ij} k_j| = \underline{k \hat{\epsilon} k} = \epsilon \quad \leftarrow \text{Ez a relatív hosszváltozásból felletti megváltozás}$$



$$\Delta x = (\Delta x, 0, 0) \quad \Delta y = (0, \Delta y, 0) \quad \Delta z = (0, 0, \Delta z)$$

deformálás után: $\Delta x', \Delta y', \Delta z'$ alakú paralelepipedum

Mivel $\Delta r = \Delta r + \hat{\beta} \Delta r = (\hat{1} + \hat{\beta}) \Delta r$, az minden Δr -re igaz $(\Delta x$ -ra, Δy -ra, Δz -ra)

↙
↘

$$\Delta x' = (\hat{1} + \hat{\beta}) \Delta x = (1 + \beta_{11}, \beta_{21}, \beta_{31}) \Delta x$$

$$\Delta y' = (\hat{1} + \hat{\beta}) \Delta y = (\beta_{12}, 1 + \beta_{22}, \beta_{32}) \Delta y$$

$$\Delta z' = (\hat{1} - \hat{\beta}) \Delta z = (\beta_{13}, \beta_{23}, 1 + \beta_{33}) \Delta z$$

$$\vec{V}' = \begin{pmatrix} 1 + \beta_{11} & \beta_{21} & \beta_{31} \\ \beta_{12} & 1 + \beta_{22} & \beta_{32} \\ \beta_{13} & \beta_{23} & 1 + \beta_{33} \end{pmatrix} \Delta x \Delta y \Delta z \approx (1 + \beta_{11})(1 + \beta_{22})(1 + \beta_{33}) \Delta x \Delta y \Delta z + \text{kiegész} =$$

$$= (1 + \beta_{11} + \beta_{22} + \beta_{33} + \text{kiegész}) \Delta x \Delta y \Delta z$$

$$\frac{\Delta V'}{V} = \frac{V' - V}{V} = \text{Sp } \hat{\beta} = \text{Sp } \hat{\xi}$$

Erő jön, mert a spin a koordinátarendszerrel - független

Az offdiagonális elemek csak a tényleg irányított mennyiségek

transzfórmációs szabály $r \rightarrow r + u(r) = r'(r)$

megyis az egy koordináta transzfórmáció, vagyis a fenti elvű névű csak a transzfórmációk a
jelölés - determináció

Előmozdítás esetén

$$u(r) = \beta \cdot r$$

Az előző számítást $\hat{\beta}$ antiszimmetrikus

Teljes $\hat{\beta}$ szimmetrikus része, általában az előmozdítás esetén 0, azaz a megfelelő fizikai mennyiség
csak null négyzetes az értékmélység : $\hat{\xi}$

FOLYT KÖZ

3. előadás (03.10.)

$$\underline{u}(\underline{r}, t) \rightarrow \underline{\varepsilon} : \varepsilon_{ij} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial u_i}{\partial r_j} + \frac{\partial u_j}{\partial r_i} \right)$$

Az elmozdulást (továbbá az elmozdulás deriváltját), de az anyag közeg mérték szerint



Egy kontinuummechanikai rendszer részecskéjének a Newton-törvénye.

Kérdés az a kontinuummechanika miként viselkedik a kontinuummechanika

általában
 ΔF : Az atomok közötti kölcsönhatások eredője (belső atomkötés)

Egy az atomok közötti kölcsönhatás eredője az atomok között, azaz a környezetük között, azaz a környezetük között

\underline{F} : erőszűrő $\underline{F} \Delta V = \Delta F$ az az erő, amit a részecske az ΔV térfogatra fejt ki (pl.: kohéziós erő: $\underline{F} = \rho \underline{g}$)

Az atomok közötti kölcsönhatás

$$\underline{F} = \int \underline{F} dV + \oint \underline{L}$$

A \underline{L} kifejezés ΔF -k számát felületi integrálként

ΔF : a felület közelében lévő atomok közötti kölcsönhatás

Mivel csak a részecske atomok közötti kölcsönhatás: $\Delta F \sim \Delta A$

$$\Delta F = \hat{\sigma} \Delta A$$

$$\underline{F} = \int \underline{F} + \oint \hat{\sigma} dA$$

$\sigma_{ij} \Delta A_j$ megmutatja i -nél elmozdulás σ felületi integrál, σ az az erő, amelyet i . komponensre

$$[\sigma] = \text{Pa}$$

Az impulzusváltozás: $\underline{p} = \int \rho \underline{u}(\underline{r}, t) dV$

Az az atomok közötti kölcsönhatás, függvények kell lennie, vagy a tömeget is változtatni kell, de az erőket változtatni, egyéni erőket

$$\frac{d}{dt} \underline{p} \approx \int \frac{\partial}{\partial t} (\rho \underline{u}) dV \approx \int \rho \frac{\partial \underline{u}}{\partial t} dV = \int \rho \underline{\ddot{u}} dV$$

Newton II. törvény
$$\int \rho \underline{\ddot{u}} dV = \int \underline{F} dV + \oint \hat{\sigma} dA$$

4 Gauss-tétel altalán: $\oint \underline{\sigma} dA = \int (\operatorname{div} \underline{\sigma}) dV$

mellem $\oint g_i dA_i = \int (\partial_j g_j) dV$

tesztve: $\oint \sigma_{ij} dA_j = \int (\partial_i \sigma_{ik}) dV$ jelölés $\operatorname{div} \underline{\sigma} = \operatorname{div} \hat{\sigma}$

Továbbá alakítva: $\int \rho \underline{u} dV = \int \underline{f} dV + \int (\operatorname{div} \hat{\sigma}) dV$

Mivel ez tetraéderre alkalmazható, ezért az integrál eltűnik

$\rho \underline{u} = \underline{f} + \operatorname{div} \hat{\sigma}$

ki kell, hogy elégjen: vagy a hálóra vonatkozó egyenlet a impulzus momentum időbeni deriváltjának. Ennek az a feltétele, hogy $\hat{\sigma}$ szimmetrikus, amit igazolni úgy tudunk (ha nem az, akkor éppen dolgozunk tovább.)

Mitől függ $\hat{\sigma}$? Az az \underline{f} függ a helytől és az alakjától, annak analógiájára

$\hat{\sigma}(\underline{\hat{\epsilon}}, \dot{\underline{\hat{\epsilon}}}, t, \dots)$. Az az minden esetben is függ anyagától függően

szilárd anyag, ha $\hat{\sigma}(\underline{\hat{\epsilon}})$. Folyadék, ha $\hat{\sigma}(\underline{\hat{\epsilon}})$ (Newtoni folyadék, az $\hat{\sigma}(\underline{\hat{\epsilon}})$ lineáris.)

Konstitutív - egyenlet adja meg $\hat{\sigma}$ függését. Ehhez hármaslétel kellene

Deformációs anyag: olyan szilárd test, ahol a $\hat{\sigma}(\underline{\hat{\epsilon}})$ összehajgató lineáris

Kell egy referenciaállapot: az ahol $\hat{\sigma} = 0$

$\sigma_{ij} = C_{ijkl} \epsilon_{kl}$ altalánosított Hook-törvény

- Mivel $\underline{\hat{\epsilon}}$ szimmetrikus, ezért C első két indexe van lehet szimmetrikus, azt min
- Mivel $\hat{\sigma}$ is szimmetrikus ezért i, j is szimmetrikus

$$W = \frac{1}{2} F \Delta x = \frac{1}{2} A e \frac{F}{A} \frac{\Delta x}{e} = \frac{1}{2} A e \sigma \epsilon$$

$$w = \frac{W}{A e} = \frac{1}{2} \sigma \epsilon = \frac{1}{2} \epsilon E \epsilon$$

nyúlás
mághosszúság

Altalános \Rightarrow így, így $W = \frac{1}{2} \epsilon_{ij} C_{ijkl} \epsilon_{kl}$

Az az, hogy en tudjuk az anyagot, ahonnan a háló felületét minden ki választva mindegyik van elpusztul az 1. felület, (vagyis egy háló felületét)

az alapján: $\sigma_{op} = \frac{dw}{d\epsilon_{op}} = C_{opij} \epsilon_{ij}$

Ha C első két indexe van felsorolva a 2. lottóval, ahonnan az anyagot "nem ad jövőképet"

Huy gijpeltin elene uun C -vekt²

ku uun epp 3×3 -as simetriske tensoore C figgeln elen uun E neyptatun epp vektent

fey a $\sigma_{ij} = C_{ijkl} \epsilon_{kl}$ -vel a ϵ G dunn vektentkeer σ G dunn vektent

mandelium, abber epp G -uun G os simetriske vektent: 21 figgeltin elen

findhoff

FOLYT KÖZ

h. elbábelés (0% 17.)

$$w = \frac{1}{2} \epsilon_{ij} C_{ijkl} \epsilon_{kl} \rightarrow \sigma_{ij} = \frac{dw}{d\epsilon_{ij}} = C_{ijkl} \epsilon_{kl} \Rightarrow C\text{-nek } 21 \text{ karakteren van}$$

Tudjuk simmetrikus megvalás írásként a 21-t

- káris megvalás van

$$\hat{\sigma} = \hat{C} : \hat{\epsilon}$$

hat font, mert hat indexe
szimmetrikus

isotróp anyagok: minden irányban ugyanolyan (vagyis káris a Young modulus egyenlő)

ϵ azon megvalásait használ, amik megvalásuk káris a ϵ_{kk} , és káris megvalásuk káris a ϵ_{ij}

pl.: $(\epsilon_{kk})^2$; $(\epsilon_{ij} \epsilon_{ji})$ ismert az a káris van a káris.

$$\text{Így isotróp anyagok energiája: } w = \mu (\epsilon_{ij} \epsilon_{ji}) + \frac{\lambda}{2} (\epsilon_{kk})^2$$

μ, λ : káris állandók

$$\begin{aligned} \text{ahol: } \sigma_{op} &= \frac{dw}{d\epsilon_{op}} = 2\mu \delta_{oi} \delta_{pj} \epsilon_{ij} + \lambda \frac{d}{d\epsilon_{op}} \delta_{op} \delta_{pq} \epsilon_{kk} = \\ &= 2\mu \epsilon_{op} + \lambda \delta_{op} \epsilon_{kk} \end{aligned}$$

Ha $\epsilon_{ij}^* = \epsilon_{ij} - \frac{1}{3} \delta_{ij} \epsilon_{kk}$ akkor $\epsilon_{kk}^* = 0$, így ez csak megvalásuk káris a káris megvalásuk káris a káris.

$$\sigma_{ij} = 2\mu \left(\epsilon_{ij} - \frac{1}{3} \delta_{ij} \epsilon_{kk} \right) + \underbrace{\left(\frac{2\mu}{3} + \lambda \right)}_{\lambda} \delta_{ij} \epsilon_{kk}$$

At otti tagok meg λ , a káris megvalásuk káris a káris megvalásuk káris a káris.

↳ káris modulus

$$\text{Számítsa: } \sigma_{kk} = (2\mu + 3\lambda) \epsilon_{kk} \Rightarrow \epsilon_{kk} = \frac{\sigma_{kk}}{2\mu + 3\lambda}$$

$$\text{Ezt használva: } \sigma_{ij} - \frac{\lambda}{2\mu + 3\lambda} \delta_{ij} \sigma_{kk} = 2\mu \epsilon_{ij}$$

$$\text{ígyis } \epsilon_{ij} = \frac{1}{2\mu} \left(\sigma_{ij} - \frac{\lambda}{2\mu + 3\lambda} \delta_{ij} \sigma_{kk} \right)$$

Álljon $\sigma \rightarrow$ albalvonal, amiél az egyik komponens nem 0 (eggyikünk lezárás):

$$\hat{\sigma} = \begin{pmatrix} \sigma & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \text{Ekkor felírható } \varepsilon:$$

$$\varepsilon = \begin{pmatrix} \frac{1}{2\mu} \left(1 - \frac{\lambda}{2\mu + 3\lambda}\right) \sigma & 0 & 0 \\ 0 & -\frac{1}{2\mu} \frac{\lambda}{2\mu + 3\lambda} \sigma & 0 \\ 0 & 0 & -\frac{1}{2\mu} \frac{\lambda}{2\mu + 3\lambda} \sigma \end{pmatrix}$$

Mivel az ε_{11} az az ε és a megnyúlás: $\frac{1}{\varepsilon} = \frac{1}{2\mu} \left(1 - \frac{\lambda}{2\mu + 3\lambda}\right) \sigma$

+ Poisson-műv. pedig: $\nu = -\frac{\varepsilon_{22}}{\varepsilon_{11}} = \frac{\frac{\lambda}{2\mu + 3\lambda}}{1 - \frac{\lambda}{2\mu + 3\lambda}}$

\Rightarrow ha először levezetett megadott álladást és a resten fémlel-álladást követő ártófény
 az irányítás meghatározása

Mivel $\rho \ddot{u} = \underline{f} + \text{div } \hat{\sigma}$ ezt kell felírni.

ahol, vagy: $\varepsilon_{ij} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial u_i}{\partial r_j} + \frac{\partial u_j}{\partial r_i} \right)$

továbbá: $\frac{\partial}{\partial r_i} \sigma_{ij} = \frac{\partial}{\partial r_i} \left[\mu \left(\frac{\partial u_i}{\partial r_j} + \frac{\partial u_j}{\partial r_i} \right) + \lambda \delta_{ij} \frac{\partial u_e}{\partial r_e} \right] =$
 $= \mu \frac{\partial^2}{\partial r_i \partial r_j} u_j + (\lambda + \mu) \frac{\partial}{\partial r_j} (\text{div } \underline{u})$

induktívul: $\text{div } \hat{\sigma} = \mu \Delta \underline{u} + (\lambda + \mu) \text{grad}(\text{div } \underline{u})$

Ekkor, a mozgásegyenlet: $\rho \ddot{u} = \underline{f} + \mu \Delta \underline{u} + (\lambda + \mu) \text{grad}(\text{div } \underline{u})$

Bild



Massive stiel neg. ggf. feste o. röhre röhre is an der stelle von fest lösung

$$\rho \ddot{u} = \underline{f} + \operatorname{div} \hat{\sigma}$$

$$\rho g + \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} E = 0 \quad (1)$$

u festes vorgedruckte klemme von beidseitig
halten von ist, da es ist nicht.

$$\Rightarrow \text{Randbedingung: } u(0) = 0 \quad (1)$$

(Klemme)

Trennen, u. integrieren von: $Mg + A \sigma(l) = Mg - AE \frac{du}{dx}(l) = 0$

FOLYT. KÖZ.

5. előadás (09.24.)



$u(x)$: csak a hosszirányú megmozdulásról foglalkozunk

$$Pg + E \frac{du}{dx} = 0 \quad \text{az a mozgásegyenlet}$$

peremfeltétel: $u(0) = 0$

$$Mg = AE \frac{du}{dx}(l)$$

A második derivált konstans, kereszint a megoldást $u(x) = a + bx + cx^2$ alakban

hisztén: $Pg + E \cdot 2c = 0 \rightarrow u(x) = a + bx - \frac{Pg}{2E} x^2$ ez az itt megoldás

Mivel $u(0)$ azért $a = 0$

Amennyi miatt: $Mg = AE \left(b - \frac{Pg}{E} l \right) \rightarrow b = \frac{Mg}{AE} + \frac{Pg l}{E}$

A megoldás: $u(x) = \left(\frac{Mg}{AE} + \frac{Pg}{E} l \right) x - \frac{Pg}{2E} x^2 = \frac{g}{AE} (M + m) x - \frac{mg}{2EA} \frac{x^2}{l}$

Speciálisan: $m = 0 \quad u(x) = \frac{Mg}{AE} x$ (ingáz mozgás)

$M = 0 \quad u(x) = \frac{g m}{AE} \left(x - \frac{x^2}{2l} \right) \quad u(l) = \frac{g m}{2AE} \frac{l}{2}$



szögmozgás körpályán, ahol mindig a kerületi sebesség és a körpályán

$$\delta(\phi) = ?$$

szögmozgás forgatás, vagyis a függőleges szög δ elmozdulása

Arányosságra: $\delta l = r \Delta \phi \Rightarrow \delta = \frac{r}{l} \Delta \phi$

$$\tau = \mu \frac{r}{l} \Delta \phi$$

A nyíró feszültség τ megismeréséhez egyenesen vizsgáljuk



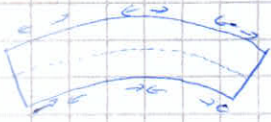
Minden kis részre érvényes, az forgatás nyomatékát adja, ezt itt meg kell adni M .

Egy r sugarú gyűrűm határolt nyomaték: $\Delta M_{\text{gy}}(r) = 2\pi r \Delta r \cdot r \cdot \mu \frac{r}{l} \Delta \phi$

$$\Delta M = \mu \frac{\Delta \phi}{l} 2\pi r^3 \Delta r$$

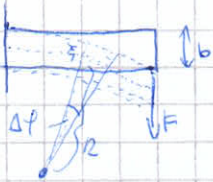
$$M_{\text{gy}} = \int_0^R \mu \frac{\Delta \phi}{l} 2\pi r^3 dr = \mu \frac{\Delta \phi}{2l} \pi R^4 = \mu \frac{\pi}{2} \frac{R^4}{l} \Delta \phi$$

Puhtul hajlételek:



A tetszőleges kinyúlás, ahol összenyomás van

Erőalakján kell lennie egy alján van a határ, amit a központi vonalnak nevezünk: neutrális zóna



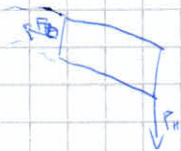
Skriptből Δp társadalmi a n, z -tal ξ viszonyított mélyre lesz a viszonyítás

$$\epsilon(\xi) = \frac{(R + \xi)\Delta p - R\Delta p}{R\Delta p} = \frac{\xi}{R}$$

Ebből a feszültség: $\sigma = E \frac{\xi}{R}$

Milyen erős lehet a név jóval oldalán? F is a központi felületen lehet az

F_0 megegyezik a vízszintes



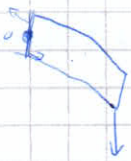
$$F_0 = \int \sigma dA = -F \quad F \text{ függőleges, de az vízszintes irányú vízszintes}$$

Erő azt jelenti, hogy F olyan vízszintes elmozdulást okoz, de nincs vízszintes irányú erő, vagyis

$$\int \sigma dA \approx 0 \rightarrow \int_0^b E \frac{y - y_0}{R} dy = 0$$

Ebből kijön, hogy a neutrális zóna a súlypontban kell lennie.

A tengelyre vonatkoztatva is 0-ak kell lennie



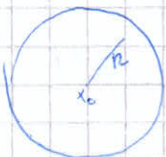
$$\Delta F = \sigma a \xi \quad \Delta M = \frac{F}{R} a \xi^2 \Delta \xi$$

$$M_b = \int_{-\frac{b}{2}}^{\frac{b}{2}} \frac{F}{R} a \xi^2 d\xi = \frac{F}{R} a \frac{b^3}{12} = \frac{E}{R} I$$

1: hajlételek nyomaték

$$\frac{EI}{R} = F(e-x) \quad (A \Sigma M = 0 \text{ miatt})$$

$f(x)$ egyenlet és kerület, de az nem szerepel az egyenletben, hanem a geometriai mérték



$$(x-x_0)^2 + y^2 = R^2 \rightarrow y = \pm \sqrt{R^2 - (x-x_0)^2} \rightarrow \frac{dy}{dx} = \pm \frac{-2(x-x_0)}{2\sqrt{R^2 - (x-x_0)^2}} \rightarrow \frac{dy}{dx} \approx \pm \frac{1}{\sqrt{R^2 - (x-x_0)^2}} + \text{kiegész} = \pm \frac{1}{R}$$

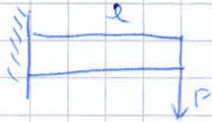
kiegész $\frac{1}{R} \approx \pm \frac{d^2 y}{dx^2}$

Visszatér:

$$EI \frac{d^2 y}{dx^2} + F(e-x) = 0$$

ezt kell majd megoldani

FOLYT KÖZ
6. előadás (03.31.)



$$EI \cdot \frac{1}{l} - F(l-x) = 0$$

his helyettesítésként $\frac{1}{l} = -\frac{d^2y}{dx^2}$

Teljesít

$$\boxed{\begin{aligned} EI \frac{d^2y}{dx^2} + F(l-x) &= 0 \\ y(0) &= 0 \\ \frac{dy}{dx}(0) &= 0 \end{aligned}}$$

Általános megoldás $y(x) = a + bx + \frac{c}{2}x^2 + \frac{d}{6}x^3 + \dots$ alakban

ICF miatt $a = b = 0$

$$\frac{dy}{dx} = cx + \frac{d}{2}x^2$$

$$\frac{d^2y}{dx^2} = c + dx$$

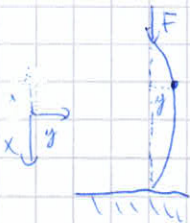
Visszatérve: $EI(c+dx) + F(l-x) = 0$

$$\Rightarrow EIc = -Fl \quad \vee \quad EId = F$$

Elsőre: $\frac{dy}{dx} = \frac{1}{EI}(-Flx + \frac{F}{2}x^2)$ (Ezt nem kell tovább megoldani)

$$y(x) = \frac{F}{EI} \left(\frac{1}{6}x^3 - \frac{l}{2}x^2 \right)$$

Szgy. sőtén az alapokat tanulom, ki tényleg -e?



$$EI \frac{1}{l} - Fy = 0$$

$$-EI \frac{d^2y}{dx^2} = Fy$$

Általános megoldás: $y(x) = A \sin(kx + \varphi)$ alakban

Visszatérve, $EIk^2 = F \Rightarrow k^2 = \frac{F}{EI}$

ICF: Mivel $y(0) = 0$ ezért $\varphi = 0$

Ugyanakkor $y(l) = A \sin(kl) \stackrel{!}{=} 0$ ahhoz az kell, hogy $kl = n\pi$

És elég az elsőket, ezért a legkisebb saját frekvenciájának a mértékét, de kiszámolhatunk másokat is F_n , minél kisebbek azok

Ha $n=1$ $k = \frac{\pi}{l} \Rightarrow F_1 = \left(\frac{\pi}{l}\right)^2 \cdot EI$

Folyadék és gázok

Mi az a mozgás, ami helyesfordulás? Nem jár a σ mozgás z , mert itt csak a víz felületén

Eddig $\Delta \underline{F} = \hat{\sigma} \Delta A$, de most azt látjuk, hogy most az arány nem teljes, hanem
 már, mert az első rész ph. a felület vonatkozásában (Pascal-törvény)

$$\hat{\sigma} = -\rho \hat{z} \quad F = -\rho \Delta A$$

↑
Pascal-törvény

a rész, hogy az első ph. a felülettel is arányos vele, nem pedig a központi részét
 azonos tömegűvel szem.

Miért a $\text{Div } \hat{\sigma}$ értéke

$$\text{Div} \begin{pmatrix} -p & & \\ & -p & \\ & & -p \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{\partial p}{\partial x} \\ -\frac{\partial p}{\partial y} \\ -\frac{\partial p}{\partial z} \end{pmatrix} = -\text{grad } p$$

Teljesen a egyenlet feltétele: $\text{Div } \hat{\sigma} + \underline{f} = 0$

felvétel: $-\text{grad } p + \underline{f} = 0$

Statisztika esetén: $\underline{f} = \rho \underline{g} = -\rho \text{grad } \phi$

Teljesen $\text{grad } p + \rho \text{grad } \phi = 0$

Folyadékban ez a lokalitás, hogy $\rho = \text{áll}$

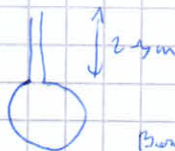
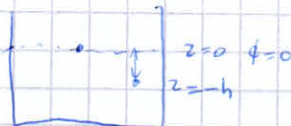
egyenlet: $\text{grad } (p + \rho \phi) = 0 \Rightarrow p + \rho \phi = \text{áll}$

egy az ismételt felületet megadjuk az elmozdulás felülettel \Rightarrow Az új vízszint

ha a víz felszínén $\phi = 0$

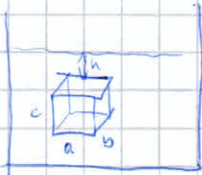
$$p + \rho g z = \text{áll}$$

$$\underline{p} = p_0 + \rho g h$$



Most értéke elbá, mérésben a hordozó
 egy részét nézve Pascal

Tegynél kúp alakú egy testet



Az oldalain hatékonyan kiegyenlítődnek, a töltés

$$F = -\rho_f g h a b + \rho_f g (h+d) a b = \rho_f g a b c = \rho_f g V$$

Archimédész-törvénye

Másik egyszerűsített alakus testre



$$F_{\text{res}} = \oint \vec{\sigma} \cdot d\vec{A} = \int \text{Div} \vec{\sigma} dV = \int -\rho_f \vec{g} dV = -\rho_f \vec{g} V$$

De az elvileg nem, mert az integrált a vektor deriváltja ($\text{Div} \vec{\sigma}$), tehát azt nem a test is a felület határozza meg.

Ugyanakkor, ha a testet kiszámoljuk kúp alakú, akkor nem jár össze, mert a vektor is ugyanaz.

Folyt 10.2
7. előadás (01.07.)

$-\text{grad } \rho + \underline{f} = 0$

Levegő koordinátáinak rendszerében legjelölésű zell körül a tehetetlenségű erőt

$\underline{f} = \rho \underline{g} + \rho \omega^2 \underline{z}$ ahol $\underline{z} = (x, y, 0)$

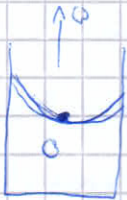
g elválasztási egyenletű gradienteként.

kerítés: \underline{z} is, $\phi_c = -\frac{1}{2} \rho \omega^2 (x^2 + y^2)$ $-\text{grad } \phi_c = \rho \underline{z}$

így $\phi_k = \rho g z - \frac{1}{2} \rho \omega^2 (x^2 + y^2)$ parabol, $-\text{grad } \phi_k = \underline{f}$

Analogia alapján:

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



Levegő az erők egyensúlyában a felület egyenletében kerítésén

$\rho + \rho g z - \frac{1}{2} \rho \omega^2 (x^2 + y^2) = 0$

A felület felületén $\rho = \rho_0$, így az erők egyensúlyában:

$\rho g z = \frac{1}{2} \rho \omega^2 (x^2 + y^2) \leftarrow$ Ez a felület parabolja

Mit van, ha gárok van rá? az arányokból

$-\text{grad } \rho - \rho \text{ grad } \phi = 0$ ρ függ a p -tól

kiegészítve $p(\rho)$ egyenlettel: $\frac{p}{\rho} = \frac{\rho T}{M}$

így az adott hőmérséklet is, amire a rendszernek kell megfelelnie

Levegő: - állandó T (kiszáradt levegő, így a T hővezetési állandó)

= adiabaticus folyamat (gyors folyamat, így nincs idő hővezetésre)

$\text{grad } \rho + \frac{M}{RT} \rho \text{ grad } \phi = 0$

Nehézségi erőtér esetén

$$\text{grad } p - \frac{M}{RT} p g = 0 \quad \text{ahol } g = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -g \end{pmatrix}$$

$$\frac{dp}{dz} + \frac{M}{RT} p g = 0 \Rightarrow \int \frac{dp}{p} = \int -\frac{Mg}{RT} dz$$

$$\text{Mivel } p \propto \rho \quad p = p_0 e^{-\frac{Mgz}{RT}}$$

Barometrikus magasságformula

És csak hőmérséklet, hiszen a T magasságban nem állandó

$$M = m N_A \quad \frac{R}{N_A} = k_B$$

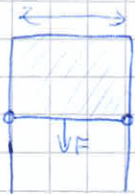
$$p = p_0 e^{-\frac{mgz}{k_B T}} = p_0 e^{-\frac{E_h}{k_B T}}$$

$$e^{-\frac{E_h}{k_B T}} \quad \text{Boltzmann-faktor}$$

A p erővel szembe, egy másik valószínűséggel van ott egy részecske. Ennek utal a D-faktor

A p & h-összefüggés a gravitáció homogén, a részecskék gis egyenletesen oszlanak, így a hálózati mérték és a térfogat - energia A p, azaz részecske számok, és a részecske és

Teljesítmény



$$\text{Teljesítmény: } F \sim v$$

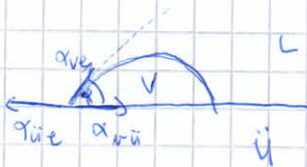
az arányossági tényező függ a sugár mértékétől

$$F = 2\alpha v \quad \alpha: \text{teljesítmény} \quad [\alpha] = \frac{N}{m}$$

$$\Delta W = F \Delta x = \alpha \cdot 2v \Delta x = \alpha \Delta A$$

$$\frac{dW}{dt} = \alpha$$

Mindkét oldal ugyanazt a teljesítményt adja, tehát a teljesítmény azonos !!!



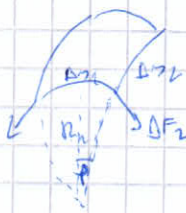
Méretarány of szögrel illik-e és a méretarány a méretarány?

Kisírték méretei nagy képméretű, így
 erre a képméretre ismételt felismerés

$$x_{ui} + d_{we} \leftrightarrow f = x_{ue} \rightarrow \text{cs } \varphi = \frac{x_{ue} - x_{ui}}{d_{we}}$$

de a fókusz távolság > 1, ahonnan méretarány, a helyes nem egyenlő \Rightarrow méretarány

Így tudjuk, hogy a méretarány, fókusz :
 tetszőleges méretarány : méretarány
 tetszőleges méretarány : méretarány \rightarrow helyes



$$\Delta F_2 = \alpha \Delta s_2$$

$$\Delta F_{\text{sz}} = 2\alpha \Delta s_2 \sin \varphi \approx 2\alpha \Delta s_2 \varphi \approx 2\alpha \Delta s_2 \frac{\Delta s_1 - \frac{1}{r_1}}{2} = \alpha \Delta s_1 \Delta s_2 \frac{1}{r_1}$$

$$\Delta F_{\text{sz}} = \alpha \left(\frac{1}{r_1} + \frac{1}{r_2} \right) \Delta s_1 \Delta s_2 \quad \leftarrow \text{összesítés}$$

Az egyenlőség után ismét $\Delta F = p \Delta s_1 \Delta s_2$ ami a méretarány

$$\Rightarrow p = \alpha \left(\frac{1}{r_1} + \frac{1}{r_2} \right) \quad \leftarrow \text{görbületi sugarak}$$

és az objektum méretei fókusz méretarány (mérték helyi mérete a méretarány)



FOLYT KÖZ

8. előadás (04.21.)

Kapilláris emelés és negatív felület.

$$\Delta E_n = r^2 \pi h \rho g \frac{1}{2} h$$

$$E(h) = r^2 \pi h \rho g \frac{h}{2} + (\alpha_{\text{víz}} - \alpha_{\text{levegő}}) 2 \pi r h$$

Egyensúly feltétele: $\frac{dE}{dh} = 0$

$$r^2 \pi \rho g h + (\alpha_{\text{víz}} - \alpha_{\text{levegő}}) 2 \pi r = 0 \Rightarrow h = \frac{2(\alpha_{\text{levegő}} - \alpha_{\text{víz}})}{r \rho g}$$

Áramlás levezetése (hidrodinamika)

Szárazított mennyiségek: ρ, \mathbf{v}

Masszatartás alapján:



$$\frac{\partial \rho}{\partial t} \Delta t = \rho(t+\Delta t, \mathbf{r}) - \rho(t, \mathbf{r}) \quad \leftarrow \mathbf{r} \text{ helyen a sebesség vektoros}$$

$$\Delta m = \int \frac{\partial \rho}{\partial t} dV \Delta t$$

Ugyanezen a Δm tömegre ez belatti lépés a $v \Delta t$ vektorszerű változás

Emelkedés $\Delta V = \mathbf{v} \cdot \Delta \mathbf{A} \Delta t$, amihez a tömeg $\Delta m = \int \rho \mathbf{v} \cdot d\mathbf{A} \Delta t$ (-1)

+ (-1) oszt, mint az anyag helyén áramlik, de a $d\mathbf{A}$ -nak nekünk mindig pozitív mutat.

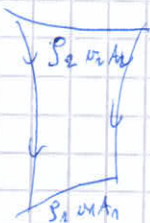
$$\int \frac{\partial \rho}{\partial t} dV + \int \rho \mathbf{v} \cdot d\mathbf{A} = 0 \quad \text{kontinuitási egyenlet}$$

$$\int \left(\frac{\partial \rho}{\partial t} + \text{div}(\rho \mathbf{v}) \right) dV = 0 \quad \text{Bernoulli teofaját, tehát}$$

$$\frac{\partial \rho}{\partial t} + \text{div}(\rho \mathbf{v}) = 0$$

Ide \mathbf{v} nem függ az időtől, ρ se függhet, így van stacionárius áramlás van.

$\rho(\mathbf{r}), \mathbf{v}(\mathbf{r}) \Rightarrow$ Minden helyen megvan a sebesség \Rightarrow áramvonalak



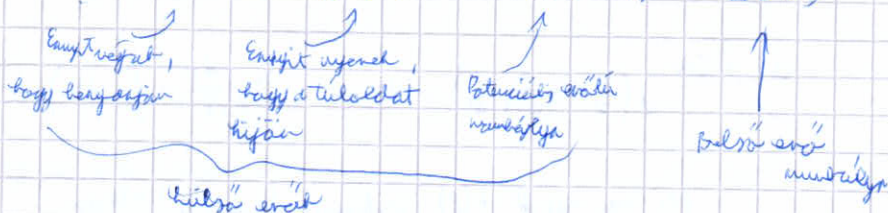
Mivel az anyag megmarad

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

$$\Delta m = \rho_1 v_1 A_1 \Delta t = \rho_2 v_2 A_2 \Delta t \quad \text{Ha megvanunk } \Delta m \text{ anyagot}$$

De mi van a munkatételrel?

$$\Delta E_{kin} = \frac{1}{2} \Delta m v_2^2 - \frac{1}{2} \Delta m v_1^2 = W_b + W_{ic} = p_1 A_1 v_1 \Delta t - p_2 A_2 v_2 \Delta t + \Delta m (U_1 - U_2) + \Delta \delta W_b$$



Összehasonlítva a felfordulást az első az utolsó távolságra állandó, illyenkor a belső erők mind kiegyenlítődnek, tehát $\delta W_b = 0$ és $p = \text{állandó}$

$$\frac{1}{2} v_2^2 - \frac{1}{2} v_1^2 = \frac{p_1 A_1 v_1 \Delta t}{\Delta m} - \frac{p_2 A_2 v_2 \Delta t}{\Delta m} + U_1 - U_2$$

$$\frac{1}{2} v_2^2 - \frac{1}{2} v_1^2 = \frac{p_1}{\rho_1} - \frac{p_2}{\rho_2} + U_1 - U_2 \Rightarrow \boxed{\frac{1}{2} v^2 + \frac{p}{\rho} + U = \text{állandó}} \quad \text{Bernoulli-törvény}$$

(Magyarul: Magyar lehet csomó a felület a szorítással mellett)

Milyen, ha mégis összehasonlítjuk a börtört?

$dU_b = \delta Q + \delta W$ ahol δW a munka de mivel a belső erők esetében, nyugodt állapotban van

$\delta W_b = \delta Q - dU_b$ T=FH: nincs hővesztés (gyors változások esetén)

$$\delta W_b = -dU_b$$

Továbbá a termodinamika tudjuk, hogy $\frac{U_b}{m} = C_v T = \frac{M}{R} C_v \frac{p}{\rho}$

amiel $C_p - C_v = \frac{R}{M}$ $\frac{M}{R} C_v = \frac{1}{\frac{C_p}{C_v} - 1} = \frac{1}{\kappa - 1}$

Igy a munkatétel:

$$\frac{1}{2} v_2^2 - \frac{1}{2} v_1^2 = \frac{p_1}{\rho_1} - \frac{p_2}{\rho_2} + U_1 - U_2 - \left(\frac{1}{\kappa - 1} \frac{p_2}{\rho_2} - \frac{1}{\kappa - 1} \frac{p_1}{\rho_1} \right)$$

$$\text{tehát: } \boxed{\frac{1}{2} v^2 + \frac{\kappa}{\kappa - 1} \frac{p}{\rho} + U = \text{állandó}}$$

→ érték: $A(v)$ ismét

Mi van adott konstansoktól mi ezáltal (Legyen $U = \text{áll}$)

$$\left. \begin{aligned} P v A &= \text{áll} \\ \frac{1}{2} w^2 + \frac{k}{k-1} \frac{P}{\rho} &= \text{áll} \end{aligned} \right\} \begin{array}{l} (1) \\ (2) \end{array}$$

Erősebbé, de mivel adhatjuk ismét feltételeket

$$P v^k = \text{áll} \Rightarrow \frac{P}{\rho v^k} = \text{áll} \quad (3)$$

(1) miatt

$$d(P v A) = 0 = dP \cdot v A + d v \cdot P A + dA \cdot P v$$

$$\text{mivel } P v A = \text{áll, azaz konstans} \Rightarrow \frac{dP}{P} + \frac{d v}{v} + \frac{dA}{A} = 0 \quad (4)$$

(2) miatt

$$d\left(\frac{1}{2} w^2 + \frac{k}{k-1} \frac{P}{\rho}\right) = d v \cdot w + \frac{k}{k-1} \left(\frac{dP}{\rho} - \frac{P}{\rho^2} d\rho\right) = *$$

Itt van egy P $k(P)$ összefüggés (pl. (3)) alapján

$$dP(P) = \frac{dP}{d\rho} d\rho = c^2 d\rho$$

$$* = d v \cdot w + \frac{k}{k-1} \left(c^2 \frac{d\rho}{\rho} - \frac{c^2}{\rho} \cdot \frac{d\rho}{\rho} \right) = *$$

~~miért $\frac{d\rho}{dP}$~~

miért (3) miatt $\frac{dP}{d\rho} = k \cdot \text{áll} \cdot \rho^{k-1} = k \frac{\text{áll} \rho^k}{\rho} = k \frac{P}{\rho} = c^2$

tovább:

$$* = d v \cdot w + c^2 \frac{d\rho}{\rho} \frac{k}{k-1} \left(1 - \frac{1}{k}\right) = d v \cdot w + c^2 \frac{d\rho}{\rho} = 0 \quad (5)$$

(4) és (5) már két egyenlet két ismeretlennel:

$$\frac{d v \cdot w}{v} = c^2 \left(\frac{d v}{v} + \frac{dA}{A} \right) = 0$$

$$(w^2 - c^2) \frac{d v}{v} - c^2 \frac{dA}{A} = 0 \Rightarrow \frac{dA}{A} = \frac{w^2 - c^2}{c^2} \frac{d v}{v} \Rightarrow \frac{dA}{A} = - \left(1 - \frac{w^2}{c^2}\right) \frac{d v}{v}$$

integrálva: $\frac{dA}{A} = - \left(1 - \frac{w^2}{c^2}\right) \frac{d v}{v}$

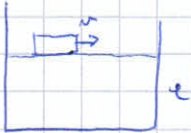
Itt A ismeretlen és $v < c$ ahonnan v név, de ha v olyan c -től
ahonnan A -t névelni kell v működésben (ca egyenletben szerepel)

FOLYT KÖZ

9. előadás (04.28.)

ideális eszter $\hat{\sigma} = -p\hat{1}$

általában az anyagnak, de extrém körülmények között eltolódással rendelkező eszter átalakulhat foly.



A minden irányú felület egyenletes mozgásában van a test

kísérlet alapján $F \sim A$; $F \sim v$; $F \sim \frac{1}{l}$

$\hat{\sigma}$ függ az anyagi mérettől $F = \eta \frac{A \cdot v}{l}$

az anyagnak, mert $\frac{F}{A} = \tau = \eta \frac{dv_x}{dy}$ Newton-féle viszkozitási törvény

Az a deformációs tenzor: $\epsilon_{ij} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial u_i}{\partial r_j} + \frac{\partial u_j}{\partial r_i} \right)$

mindkét oldalra: $\dot{\epsilon}_{ij} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial v_i}{\partial r_j} + \frac{\partial v_j}{\partial r_i} \right)$

az eszter függ az az $\dot{\epsilon}_{ij}$ mindkét oldalra az eszter.

regén az eszter, hogy $\hat{\sigma}(\hat{\epsilon}_1, \hat{\epsilon}_2, \dots)$ ha csak $\hat{\epsilon}$ -tel függ az a megadásra, de az a eszterrel is függ

Mivel $\hat{\sigma} = -p\hat{1}$, ezért az anyagnak is függ az eszterrel

isotrop anyagok esetén $\hat{\sigma} = 2\nu \hat{\epsilon} + \lambda (\text{Sp} \hat{\epsilon}) \hat{1}$ volt

A feladatban $\hat{\sigma} = -p\hat{1} + \hat{\sigma}'(\hat{\epsilon})$ ahol $\hat{\sigma}'$ $\hat{\epsilon}$ -tel lineáris, de van esetleg más

az anyagnak az eszter eszter analízis alapján: $\hat{\sigma}' = 2\eta \hat{\epsilon} + \eta' (\text{Sp} \hat{\epsilon}) \hat{1}$

$\text{Sp} \hat{\epsilon} = \text{div } \underline{u}$ mert $\text{Sp} \hat{\epsilon}$ a ΔV volt

ha ismeretlen, akkor a konstans miatt $\text{div } \underline{u} = 0$, tehát $\text{Sp} \hat{\epsilon} = 0$

$$\begin{aligned} \text{div } \hat{\sigma}' &= ? \\ (\text{div } \hat{\sigma}')_j &= \frac{\partial}{\partial r_i} \left[\eta \left(\frac{\partial v_i}{\partial r_j} + \frac{\partial v_j}{\partial r_i} \right) + \eta' \delta_{ij} \frac{\partial v_k}{\partial r_k} \right] = \\ &= \eta \Delta v_j + \eta \frac{\partial}{\partial r_j} (\text{div } \underline{u}) + \eta' \frac{\partial}{\partial r_j} (\text{div } \underline{u}) = \\ &= \eta \Delta v_j + (\eta + \eta') \frac{\partial}{\partial r_j} (\text{div } \underline{u}) \end{aligned}$$

vektorálisan: $\text{div } \hat{\sigma}' = \eta \Delta \underline{u} + (\eta + \eta') \text{grad}(\text{div } \underline{u})$

Hogyan írjuk fel a folyadékot mozgásegyenletet?

$$\rho \underline{\ddot{u}} = \operatorname{div} \hat{\sigma} + \underline{f}$$

DE a ρ_{ij} -től gondolunk, hogy változik az anyag sűrűsége
meg annyira is \underline{u} a deformáltság állapotában számít, ami itt nincs

Ami számunkra releváns, az az az eset, ha a deformáltság helyi sebesség: $\underline{v}(\underline{x}, t)$

$$\underline{u}(\underline{x}(t), t) \rightarrow \underline{a} = \frac{d}{dt} \underline{u}(\underline{x}(t), t)$$

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} v_i(\underline{x}(t), t) &= \frac{\partial v_i}{\partial t} + \frac{\partial v_i}{\partial x^j} \frac{\partial x^j}{\partial t} + \frac{\partial v_i}{\partial y^j} \frac{\partial y^j}{\partial t} + \frac{\partial v_i}{\partial z^j} \frac{\partial z^j}{\partial t} = \frac{\partial v_i}{\partial t} + \frac{\partial v_i}{\partial r_j} v_j = \\ &= \frac{\partial v_i}{\partial t} + (\underline{v} \cdot \nabla) v_i \end{aligned}$$

Így a mozgásegyenlet:
$$\rho \frac{\partial \underline{u}}{\partial t} + \rho (\underline{u} \cdot \nabla) \underline{u} = -\operatorname{grad} p + \eta \Delta \underline{u} + (\eta + \eta') \operatorname{grad}(\operatorname{div} \underline{u}) + \underline{f}$$

Navier-Stokes-egyenlet

Az első oldalban az η tagban \underline{u} nem lineáris, és az utolsó a sok jelölést (pl. meteorológiai)

Csöben való folyadék áramlása

TFH: a csőben összehajlítatlan és az áramlás стационарны

ilyenkor $\oint \hat{\sigma} dA = 0$



Nézzünk leme egy r sugarú körgyűrűt
az alapsíkon a $\hat{\sigma}$ -nak csak a nyírási tag van komponense
a találaton csak a nyírási tag: $\tau = \eta \frac{dv_x}{dr}$

Ez egy x irányú komponenssel fejelezzük ki, ami a körgyűrű felületéből kiárad, majd felül kell lennie

$$\left(\oint \hat{\sigma} dA \right)_x = 2\pi r \ell \eta \frac{dv_x}{dr} + r^2 \pi (p_1 - p_2) = 0$$

$$2\pi r \ell \eta \frac{dv_x}{dr} = r^2 \pi (p_2 - p_1)$$

$$\frac{dv_x}{dr} = \frac{p_2 - p_1}{2\ell \eta} r \Rightarrow v(r) = \frac{p_2 - p_1}{4\ell \eta} r^2 + C$$

Hogyan ábrázoljuk meg C -t? TFH: $v(R) = 0$

$$\text{vagy: } v(r) = \frac{p_2 - p_1}{4\ell \eta} (r^2 - R^2)$$

a víznyomás:
$$\Phi = \int \rho v dA = \int_0^R 2\pi r \rho \frac{p_2 - p_1}{4\ell \eta} (R^2 - r^2) dr = \rho \frac{p_2 - p_1}{2\ell \eta} \pi \int_0^R r(R^2 - r^2) dr = \\ = \rho \frac{p_2 - p_1}{2\ell \eta} \pi \cdot \frac{R^4}{4} = \rho \frac{p_2 - p_1}{2\ell \eta} \pi R^4 \quad \text{Hagen-Poiseuille-törvény}$$

Heppin eitt samþunguðtaka forludun - ávundun stöðugum

$$\rho (\underline{u} \cdot \nabla) \underline{u} = - \text{grad } p + \eta \Delta \underline{u}$$

hauktuðtaka selvísing u
mátt e

$$\sim \rho \frac{u^2}{l}$$

$$\sim \eta \frac{u}{l^2}$$

$$R = \frac{\rho \frac{u^2}{l}}{\eta \frac{u}{l^2}} = \frac{\rho}{\eta} u l \quad \text{Reynolds-tal}$$

Mund heppin R, annar innhúll rúmt u sem línsin teg

FOLYT KÖZ

10. előadás (05.09.)

Hauptan

Milyen egyenletet írunk: $\frac{\partial p}{\partial t} + \text{div}(\rho \underline{u}) = 0$ kontinuitás

$$\rho \frac{\partial \underline{u}}{\partial t} + \rho (\underline{u} \cdot \nabla) \underline{u} = -\text{grad}(p) + \eta \Delta \underline{u} + (\eta + \eta') \text{grad}(\text{div} \underline{u})$$

mit áruv

Ennek kell egy $p(p)$ összefüggés

Ha a folyadék összenyomhatatlan, akkor a (2) alapján megadhatjuk \underline{u} -re, de az nem elég, hogy teljesüljön az (1), hogy $\text{div} \underline{u} = 0$, vagyis az (1) alapján ez kell.

\Rightarrow Olyan p -t kell választani, amire $\text{div} \underline{u} = 0$ (algor, mit a kétfázisú)

A tavalószínű az egyenlet megoldás, így az (2) utolsó tagja eltűnik

Így a egyenlet:
$$\begin{cases} \frac{\partial p}{\partial t} + \text{div}(\rho \underline{u}) = 0 \\ \rho \frac{\partial \underline{u}}{\partial t} + \rho (\underline{u} \cdot \nabla) \underline{u} = -\text{grad} p \\ p(p) \end{cases}$$

minimális megoldás: $\underline{u} = \underline{0}$
 $\rho = \rho_0$
 $p = \text{átl}$

De mi van, ha $\underline{u} \neq \underline{0}$ és $\rho = \rho_0 + \delta \rho$ $\delta \rho \ll \rho_0$

akkor $\delta \rho = \left. \frac{d\rho}{d\rho} \right|_{\rho_0} \delta \rho = c^2 \delta \rho$

Mivel $\delta \rho$ kicsi, a egyenletet közelítőleg írhatjuk le a nem lineáris tagok nélkül:

$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial t} \delta \rho + \rho_0 \text{div} \underline{u} &= 0 & / \cdot \frac{\partial}{\partial t} (a \text{div} \underline{u}) \text{ -nél } \delta \rho \text{ alacsony } \rho_0 \text{ -t kiegészítve} \\ \rho_0 \frac{\partial \underline{u}}{\partial t} &= -c^2 \text{grad} \delta \rho & / \cdot \text{div} \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \frac{\partial^2}{\partial t^2} \delta \rho + \rho_0 \text{div} \frac{\partial \underline{u}}{\partial t} = 0$$

$$\rho_0 \text{div} \frac{\partial \underline{u}}{\partial t} = -c^2 \Delta \delta \rho$$

$$\Rightarrow \boxed{\frac{\partial^2}{\partial t^2} \delta \rho - c^2 \Delta \delta \rho = 0}$$

hullámegyenlet

Ha a * tagját elhanyagoljuk: $\rho_0 \frac{\partial}{\partial t} (\text{rot} \underline{u}) = 0$

A hullámegyenlet egy megoldása $\delta P = \delta P_0 e^{i(\omega t + kx)}$

ha $\frac{\omega}{k} = c$

A * miatt $\underline{v} = \underline{v}_0 e^{i(\omega t + kx)}$ megoldás

rot $\underline{v} = i(\underline{k} \times \underline{v}_0) e^{i(\omega t + kx)}$

Ha rot \underline{v} kezdete 0 vekt, annak kezdete 0 nak kell lennie, az azaz
 ahhoz lehet, ha $\underline{k} \times \underline{v}_0 = 0 \Rightarrow \underline{k} \parallel \underline{v}_0$ a longitudinális, ~~longitudinális~~
 longitudinális

Milyen $P(\rho)$ összefüggés van? $\frac{\rho}{P} = \frac{R}{M} T$ megoldás T amivel van tudni azt lehet

ha adiabátikus $\frac{c}{\rho} = \text{állandó} \Rightarrow c^2 = c^2 \rho^{-1} \cdot \text{állandó} = c^2 \frac{\rho}{P} \text{állandó} = c^2 \frac{P}{\rho} = c^2 \frac{R}{M} T$

ha ismétlen $T = \text{állandó} \Rightarrow c^2 = \frac{R}{M} T$

Nagy frekvencián az adiabátikus a jó, kis frekvencián az ismétlen

\Rightarrow a longitudinális sebesség függ a frekvenciától: Diszperzió

A hullámegyenlet megoldás a négydimenziós, mert a $\delta P(t, x)$ kifejezés az összes koordinátát jelölje:

$\underline{k} \cdot \underline{v} = \text{állandó} \rightarrow \text{vib}$

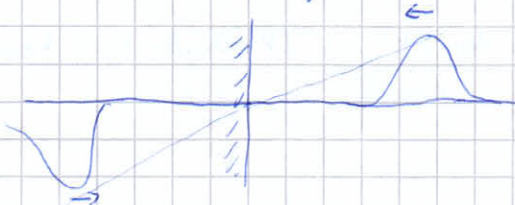
Milyen a négydimenziós 1D-es?

$\frac{\partial^2}{\partial t^2} \psi - c^2 \frac{\partial^2}{\partial x^2} \psi = 0$

amely megoldás általában $\psi(x \pm ct)$ alakú függvény

tehát a zavar mozgásának alakját

Mi van, ha van egy fel?



Az igazi hullámot létrehozni a fel rögzítve
 és a felét rugalmasan rögzítve

Ha minden c fény, hang, az ingázott pontok távolság

Mi van, ha $A \sin(\omega t + kx) + A \sin(\omega t - kx)$ van?

$= 2A \cdot \sin(\omega t) \cos(kx)$ ← állóhullám

Spec esetek: $2A \sin(\omega t) \sin(kx)$ ebben kezdődik a mozgás, és ott van 0 lehet

Ha azonos irányú és kezdődik: $kL = n\pi \Rightarrow$ adott hosszúságú rendszer van
 lehet ahányféle hang

Mi nem nyilvánvaló bizonyítás?

attól az elvált, hogy $\rho \ddot{u} = \mu \Delta u + (\lambda + \mu) \text{grad}(\text{div} u)$ az a mozgásegyenlet

notáció: $\rho \frac{\partial^2}{\partial t^2} (\text{rot} u) = \mu \Delta (\text{rot} u)$ $\text{rot} u$ egy hullámegyenletet elégít ki, ahol $c_t^2 = \frac{\mu}{\rho}$

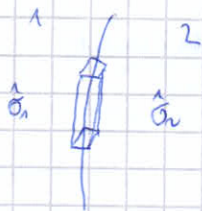
divergencia: $\rho \frac{\partial^2}{\partial t^2} (\text{div} u) = \mu \Delta (\text{div} u) + (\lambda + 2\mu) \Delta (\text{div} u)$

$\rho \frac{\partial^2}{\partial t^2} (\text{div} u) = (\lambda + 2\mu) \Delta (\text{div} u)$ az is hullámegyenlet $c_L = \frac{\lambda + 2\mu}{\rho}$

u minden felhajtásból egy rot és egy div vektor összege. Az egyik adja a long a másik a transz hullámot. (Mivel $\text{div} u = \Delta V$ és transz nem lehet ΔV , ezért az a long.)

\Rightarrow Szökésű mozgásuk két féle terjedési sebesség van: long és transz

Mi történik ütközéskor?



Mivel a két irányban van feszültség, ρ a légsűrűsége miatt a felületi mozgásunkhoz szükséges feltételnek meggyát.

Egyik anyag felületi mozgásának a másikéval szembe fordított - kompozitált felületi mozgásuk a levegőét

Levegő mozgás sebességük minden irányban.

Mi nem a hullámok? $\text{rot} u \sim c_L \omega$

$$A \sin(\omega_1 t + k_1 x) + A \sin(\omega_2 t + k_2 x) = 2A \sin\left(\frac{\omega_1 + \omega_2}{2} t + \frac{k_1 + k_2}{2} x\right) \cos\left(\frac{\omega_1 - \omega_2}{2} t + \frac{k_1 - k_2}{2} x\right)$$

Ha $\omega_1 \approx \omega_2$ és $k_1 \approx k_2$ azaz közel van a $A \cos$ taghoz az ω , ahol:

$$\frac{\omega_1 - \omega_2}{2} t + \frac{k_1 - k_2}{2} x = 0 \rightarrow c_{cs} = \frac{d\omega}{dk} \quad (\text{hullám sebessége})$$

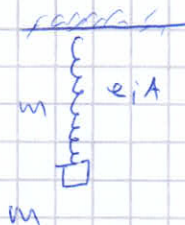
A \sin tag sebességét az ω az

$$\frac{\omega_1 + \omega_2}{2} t + \frac{k_1 + k_2}{2} x = 0 \rightarrow c_{\pm} = \frac{\omega}{k} \quad (\text{A hullám sebessége})$$

$\sim \omega$ $\sim k$

FOLYT KÖZ

11. előadás (09.19.)



$$\rho \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = \rho g + E \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}$$

Az egyenletben a gravitáció a ρg -t képviseli

$$HF: u(0) = 0$$

$$M \frac{\partial u}{\partial x}(l) = Mg - AE \frac{\partial u}{\partial x}(l)$$

keressük a megoldást $u(x,t) = u_0 \sin(\omega t + \varphi) \cdot \sin(kx)$

(A l -es értéket mindig tartás, az első HF miatt)

keresni: $-\rho \omega^2 u = -E k^2 u \Rightarrow \omega^2 = \frac{E}{\rho} k^2$

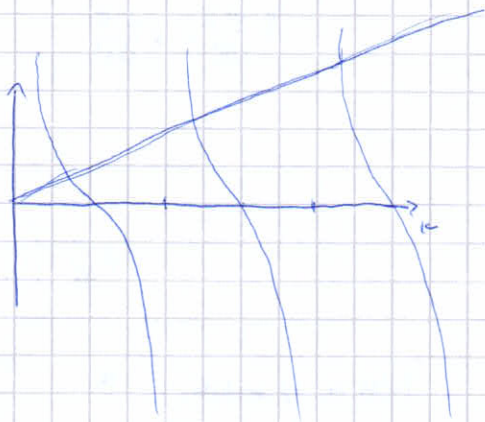
várni: $M \omega^2 \sin(\omega t + \varphi) \sin(kl) = -AE k \sin(\omega t + \varphi) \cos(kl)$

$$\Rightarrow M \omega^2 \sin(kl) = -AE k \cos(kl)$$

$$\frac{M E}{\rho} k^2 \sin(kl) = AE k \cos(kl)$$

$$M \frac{1}{\rho A E} (kl) = \cot(kl)$$

$$\frac{M}{m} kl = \cot(kl)$$



Ha $M=0$, akkor a függvény mindig végtelen nagyok.

Ha $M>0$ akkor megkérjük az $n=1$ $n\pi - kl$.

A teljes megoldás az egyes megoldások superpozíciója, de a vagy $kl = \pi$ elbonyolítjuk, mert a rugórendszerünk komponensek közötten oszillatnak.

Ha $\frac{M}{m} \gg 1$, akkor van az első módus is közel $m=0$ -ban

Az \cot közelítő $\cot(x) = \frac{\cos(x)}{\sin(x)} \approx \frac{1 - \frac{x^2}{2}}{x - \frac{1}{6}x^3} = \frac{1(1 - \frac{x^2}{2})}{x(1 - \frac{x^2}{6})} \approx \frac{1}{x} (1 - \frac{x^2}{3})$

$$\frac{M}{m} (kl) = \frac{1}{kl} - \frac{kl}{3}$$

$$(kl)^2 \left(\frac{M}{m} + \frac{1}{3} \right) = 1 \Rightarrow \omega^2 = \frac{E}{\rho l^2} kl^2 = \frac{E}{\rho l^2} \frac{1}{\frac{M}{m} + \frac{1}{3}} = \frac{EA}{\rho l^2} \frac{1}{\frac{M}{m} + \frac{1}{3}} =$$

$$= \frac{EA}{\rho} \frac{1}{M + \frac{m}{3}} \quad \text{Az így ismert eredmény}$$

Lejtsük szét

$$\rho \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = \rho g + E \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}$$

$$\text{HF: } \frac{\partial u}{\partial x}(l) = 0$$

TEH: $u(x,t) = u_{\infty}(x) + \tilde{u}(x,t)$ ahol u_{∞} a statikus megoldás:

$$\rho g + E \frac{\partial^2 u_{\infty}}{\partial x^2} = 0 \quad \text{ahol } u_{\infty}(0) = 0$$

$$\frac{\partial u_{\infty}}{\partial x}(l) = 0$$

$$u_{\infty} = a + bx + \frac{c}{2}x^2 \quad \text{HF miatt } c = -\frac{\rho g}{E}$$

$$b = \frac{\rho g}{E} l$$

$$u_{\infty} = \frac{\rho g}{E} lx - \frac{\rho g}{2E} x^2 = \frac{\rho g}{E} \left(lx - \frac{x^2}{2} \right)$$

Levegőtől való elmozdulás = egyenlet:

$$\rho \frac{\partial^2 \tilde{u}}{\partial t^2} = E \frac{\partial^2 \tilde{u}}{\partial x^2}$$

$$\text{HF: } \frac{\partial \tilde{u}}{\partial x}(l) = 0$$

$$\text{+ elmozdulás utáni: } \frac{\partial \tilde{u}}{\partial x}(0) = 0$$

$$\text{azaz } \frac{\partial u_{\infty}}{\partial x}(0) + \frac{\partial \tilde{u}}{\partial x}(0) = 0$$

$$\frac{\rho g}{E} l$$

Teljesen új probléma: a

$$\rho \frac{\partial^2 \tilde{u}}{\partial t^2} = E \frac{\partial^2 \tilde{u}}{\partial x^2}$$

$$\text{HF: } \frac{\partial \tilde{u}}{\partial x}(0) = -\frac{\rho g}{E} l$$

$$\frac{\partial \tilde{u}}{\partial x}(l) = 0$$

$$\tilde{u}(t=0) = 0$$

Tudjuk, hogy a terjedési sebesség $c = \sqrt{\frac{E}{\rho}}$ alakú függvény megoldás. Legyen egy olyan, ami

ma $a t = 0$ -ban

ma $a t > 0$ -ban

$x < 0$ -ra létezik

levegőtől való elmozdulás: az az az elmozdulás, ami a kezdeti elmozdulásból származik

