

# Řešení Poiseuilleova a rovinného Couettova proudění s dynamickými okrajovými podmínkami

Martin Vejvoda

1. dubna 2020

# Osnova

- 1 Úvod
- 2 Navier-Stokesovy rovnice
- 3 Cíl práce

# Úvod

- Historie mechaniky tekutin se datuje již od starověku

# Úvod

- Historie mechaniky tekutin se datuje již od starověku
- Jako příklad můžeme uvést Archimédův zákon

# Úvod

- Historie mechaniky tekutin se datuje již od starověku
- Jako příklad můžeme uvést Archimédův zákon
- V první polovině devatenáctého století odvodili fyzikové C. L. Navier a G. G. Stokes své rovnice popisující proudění

# Úvod

- Historie mechaniky tekutin se datuje již od starověku
- Jako příklad můžeme uvést Archimédův zákon
- V první polovině devatenáctého století odvodili fyzikové C. L. Navier a G. G. Stokes své rovnice popisující proudění
- Tyto rovnice našly uplatnění nejen při konstruování lodí a letadel, ale například i při modelování kouře v počítačových hrách

# Definice

## Definice

Parciální diferenciální rovnice druhého řádu je rovnice

$F(x, \partial_{x_i} u, \partial_{x_i x_j} u) = 0$ , kde  $i, j = 1, \dots, n$ ,  $F$  je známá skalární (nebo vektorová) funkce a  $u$  je neznámá funkce (řešení).

# Definice

## Definice

Parciální diferenciální rovnice druhého řádu je rovnice

$F(x, \partial_{x_i} u, \partial_{x_i x_j} u) = 0$ , kde  $i, j = 1, \dots, n$ ,  $F$  je známá skalární (nebo vektorová) funkce a  $u$  je neznámá funkce (řešení).

- PDR řešíme v nějaké otevřené oblasti  $\Omega$



# Definice

## Definice

Parciální diferenciální rovnice druhého řádu je rovnice  $F(x, \partial_{x_i} u, \partial_{x_i x_j} u) = 0$ , kde  $i, j = 1, \dots, n$ ,  $F$  je známá skalární (nebo vektorová) funkce a  $u$  je neznámá funkce (řešení).

- PDR řešíme v nějaké otevřené oblasti  $\Omega$
- Často požadujeme, aby se řešení na hranici  $\partial\Omega$  chovalo určitým způsobem (například nabývalo konkrétních hodnot)

# Definice

## Definice

Parciální diferenciální rovnice druhého řádu je rovnice  $F(x, \partial_{x_i} u, \partial_{x_i x_j} u) = 0$ , kde  $i, j = 1, \dots, n$ ,  $F$  je známá skalární (nebo vektorová) funkce a  $u$  je neznámá funkce (řešení).

- PDR řešíme v nějaké otevřené oblasti  $\Omega$
- Často požadujeme, aby se řešení na hranici  $\partial\Omega$  chovalo určitým způsobem (například nabývalo konkrétních hodnot)
- Proto předepisujeme okrajové podmínky

# Definice II

## Definice

Nechť  $f : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $f = f(t, \mathbf{x})$  je diferencovatelná funkce.

Gradientem  $f$  budeme rozumět vektor  $\nabla f = \begin{pmatrix} \partial_x f \\ \partial_y f \\ \partial_z f \end{pmatrix}$ .

## Definice II

### Definice

Nechť  $f : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $f = f(t, \mathbf{x})$  je diferencovatelná funkce.

Gradientem  $f$  budeme rozumět vektor  $\nabla f = \begin{pmatrix} \partial_x f \\ \partial_y f \\ \partial_z f \end{pmatrix}$ .

### Definice

Nechť  $\mathbf{f} : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^3$ ,  $\mathbf{f} = \mathbf{f}(t, \mathbf{x})$  je diferencovatelná funkce.

Divergenci  $\mathbf{f}$  definujeme jako  $\operatorname{div} \mathbf{f} = \partial_x \mathbf{f}_x + \partial_y \mathbf{f}_y + \partial_z \mathbf{f}_z$ .

# Definice III

## Definice

Nechť  $\mathbf{f} : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^3$ ,  $\mathbf{f} = \mathbf{f}(t, \mathbf{x})$  je dvakrát diferencovatelná funkce. Laplaceovým operátorem aplikovaným na  $\mathbf{f}$  rozumíme

$$\Delta \mathbf{f} = \begin{pmatrix} \partial_{xx} \mathbf{f}_x + \partial_{yy} \mathbf{f}_x + \partial_{zz} \mathbf{f}_x \\ \partial_{xx} \mathbf{f}_y + \partial_{yy} \mathbf{f}_y + \partial_{zz} \mathbf{f}_y \\ \partial_{xx} \mathbf{f}_z + \partial_{yy} \mathbf{f}_z + \partial_{zz} \mathbf{f}_z \end{pmatrix}.$$

## Definice III

### Definice

Nechť  $\mathbf{f} : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^3$ ,  $\mathbf{f} = \mathbf{f}(t, \mathbf{x})$  je dvakrát diferencovatelná funkce. Laplaceovým operátorem aplikovaným na  $\mathbf{f}$  rozumíme

$$\Delta \mathbf{f} = \begin{pmatrix} \partial_{xx} \mathbf{f}_x + \partial_{yy} \mathbf{f}_x + \partial_{zz} \mathbf{f}_x \\ \partial_{xx} \mathbf{f}_y + \partial_{yy} \mathbf{f}_y + \partial_{zz} \mathbf{f}_y \\ \partial_{xx} \mathbf{f}_z + \partial_{yy} \mathbf{f}_z + \partial_{zz} \mathbf{f}_z \end{pmatrix}.$$

### Definice

Nechť  $\mathbf{f} : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^3$ ,  $\mathbf{f} = \mathbf{f}(t, \mathbf{x})$  je diferencovatelná funkce. Výrazem

$$\mathbf{f} \cdot \nabla \mathbf{f} \text{ rozumíme } \mathbf{f} \cdot \nabla \mathbf{f} = \begin{pmatrix} \mathbf{f}_x \partial_x \mathbf{f}_x + \mathbf{f}_y \partial_y \mathbf{f}_x + \mathbf{f}_z \partial_z \mathbf{f}_x \\ \mathbf{f}_x \partial_x \mathbf{f}_y + \mathbf{f}_y \partial_y \mathbf{f}_y + \mathbf{f}_z \partial_z \mathbf{f}_y \\ \mathbf{f}_x \partial_x \mathbf{f}_z + \mathbf{f}_y \partial_y \mathbf{f}_z + \mathbf{f}_z \partial_z \mathbf{f}_z \end{pmatrix}.$$

# Navier-Stokesovy rovnice

- Navier-Stokesovy rovnice pro nestlačitelnou tekutinu vypadají následovně

# Navier-Stokesovy rovnice

- Navier-Stokesovy rovnice pro nestlačitelnou tekutinu vypadají následovně

$$\begin{aligned}\partial_t \mathbf{v} + \mathbf{v} \cdot \nabla \mathbf{v} - \nu \Delta \mathbf{v} &= -\nabla p \\ \operatorname{div} \mathbf{v} &= 0\end{aligned}$$



# Navier-Stokesovy rovnice

- Navier-Stokesovy rovnice pro nestlačitelnou tekutinu vypadají následovně

$$\begin{aligned}\partial_t \mathbf{v} + \mathbf{v} \cdot \nabla \mathbf{v} - \nu \Delta \mathbf{v} &= -\nabla p \\ \operatorname{div} \mathbf{v} &= 0\end{aligned}$$

- $\mathbf{v}(t, \mathbf{x})$  představuje rychlost,  $\nu$  je viskozita tekutiny a  $p(t, \mathbf{x})$  je tlak

# Navier-Stokesovy rovnice

- Navier-Stokesovy rovnice pro nestlačitelnou tekutinu vypadají následovně

$$\begin{aligned}\partial_t \mathbf{v} + \mathbf{v} \cdot \nabla \mathbf{v} - \nu \Delta \mathbf{v} &= -\nabla p \\ \operatorname{div} \mathbf{v} &= 0\end{aligned}$$

- $\mathbf{v}(t, \mathbf{x})$  představuje rychlost,  $\nu$  je viskozita tekutiny a  $p(t, \mathbf{x})$  je tlak
- Navier-Stokesovy rovnice jsou obecně velmi obtížně řešitelné, budeme proto uvažovat proudění ve speciální geometrii

# Couettovo proudění

- Bude nás zajímat tzv. rovinné Couettovo proudění

# Couettovo proudění

- Bude nás zajímat tzv. rovinné Couettovo proudění
- Jedná se o proudění s konstatním tlakem mezi dvěma rovnoběžnými deskami

# Couettovo proudění

- Bude nás zajímat tzv. rovinné Couettovo proudění
- Jedná se o proudění s konstatním tlakem mezi dvěma rovnoběžnými deskami
- Jedna z desek se pohybuje v tečném směru, což způsobuje proudění tekutiny

## Couettovo proudění II

- Konstatní tlak znamená, že  $\nabla p = 0$

## Couettovo proudění II

- Konstatní tlak znamená, že  $\nabla p = 0$
- Desky budeme uvažovat nekonečné a nepropustné

## Couettovo proudění II

- Konstatní tlak znamená, že  $\nabla p = 0$
- Desky budeme uvažovat nekonečné a nepropustné
- Vymezují tedy oblast  $\mathbb{R} \times (0, h) \times \mathbb{R}$ , kde  $h$  je vzdálenost desek od sebe



## Couettovo proudění II

- Konstatní tlak znamená, že  $\nabla p = 0$
- Desky budeme uvažovat nekonečné a nepropustné
- Vymezují tedy oblast  $\mathbb{R} \times (0, h) \times \mathbb{R}$ , kde  $h$  je vzdálenost desek od sebe
- Nepropustnost nám dává okrajovou podmínku  $\mathbf{v} \cdot \mathbf{n} = 0$ , kde  $\mathbf{n} = (0, \pm 1, 0)$  je normálový vektor desky

## Couettovo proudění II

- Konstatní tlak znamená, že  $\nabla p = 0$
- Desky budeme uvažovat nekonečné a nepropustné
- Vymezují tedy oblast  $\mathbb{R} \times (0, h) \times \mathbb{R}$ , kde  $h$  je vzdálenost desek od sebe
- Nepropustnost nám dává okrajovou podmínku  $\mathbf{v} \cdot \mathbf{n} = 0$ , kde  $\mathbf{n} = (0, \pm 1, 0)$  je normálový vektor desky
- Vektor rychlosti se zjednoduší na  $\mathbf{v}(t, x, y, z) = (u(t, y), 0, 0)$

## Couettovo proudění III

- Navier-Stokesovy rovnice se také zjednoduší

## Couettovo proudění III

- Navier-Stokesovy rovnice se také zjednoduší

$$\begin{aligned}\partial_t \mathbf{v} + \mathbf{v} \cdot \nabla \mathbf{v} - \nu \Delta \mathbf{v} &= 0, \\ \partial_t v_i + \sum_{k=1}^3 v_k \partial_{x_k} v_i - \nu \Delta v_i &= 0, \quad i = 1, 2, 3 \\ \partial_t u(t, y) - \nu \partial_{yy} u(t, y) &= 0\end{aligned}$$

## Okrajové podmínky

- Jako další okrajovou podmínku budeme předpokládat

## Okrajové podmínky

- Jako další okrajovou podmínku budeme předpokládat

$$\theta (\alpha(u - V) + \beta \partial_t(u - V)) + (1 - \theta) \nu \partial_y u = 0$$

- Kde  $\alpha > 0$ ,  $\beta \geq 0$  a  $\theta \in [0, 1]$  a  $V(t)$  je rychlost desky

## Okrajové podmínky

- Jako další okrajovou podmínku budeme předpokládat

$$\theta (\alpha(u - V) + \beta \partial_t(u - V)) + (1 - \theta) \nu \partial_y u = 0$$

- Kde  $\alpha > 0, \beta \geq 0$  a  $\theta \in [0, 1]$  a  $V(t)$  je rychlost desky
- Vhodnou volbou parametrů je možné zařídit různé okrajové podmínky

## Okrajové podmínky

- Jako další okrajovou podmínku budeme předpokládat

$$\theta (\alpha(u - V) + \beta \partial_t(u - V)) + (1 - \theta) \nu \partial_y u = 0$$

- Kde  $\alpha > 0, \beta \geq 0$  a  $\theta \in [0, 1]$  a  $V(t)$  je rychlost desky
- Vhodnou volbou parametrů je možné zařídit různé okrajové podmínky
- Například podmínka  $u - V = 0$  znamená, že tekutina má stejnou rychlost jako deska a tedy na desce ulpívá



# Cíl práce

- Cílem práce je studovat vliv různých okrajových podmínek na proudění

## Cíl práce

- Cílem práce je studovat vliv různých okrajových podmínek na proudění
- K tomu poslouží metoda abstraktních Fourierových řad

## Cíl práce

- Cílem práce je studovat vliv různých okrajových podmínek na proudění
- K tomu poslouží metoda abstraktních Fourierových řad
- Řešení rovnice budeme hledat ve tvaru  
$$u(t, y) = \sum_{i=1}^{\infty} c_i(t) u_i(y),$$
 kde  $u_i$  je vhodná ortonormální báze

Děkuji za pozornost