

---

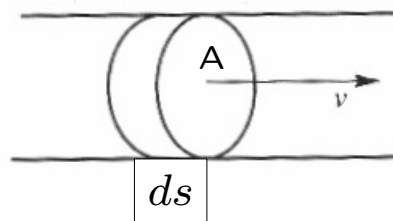
# Alcuni utili principi di conservazione

**Tecnologie dei Sistemi di Controllo - A. Bemporad - A.a. 2007/08**

---

## Portata massica e volumetrica

---



- Portata massica: massa di fluido che attraversa la sezione  $A$  di una tubazione nell'unità di tempo [kg/s]

$$w_S = \rho Av$$

$\rho$  = densità (massa/volume)

$A$  = area sezione

$v$  = velocità media del fluido  
in direzione normale a  $A$

- Portata volumetrica: volume di fluido che attraversa la sezione  $A$  nell'unità di tempo [m<sup>3</sup>/s]

$$q_S = Av$$

**Tecnologie dei Sistemi di Controllo - A. Bemporad - A.a. 2007/08**

# Portata massica e volumetrica

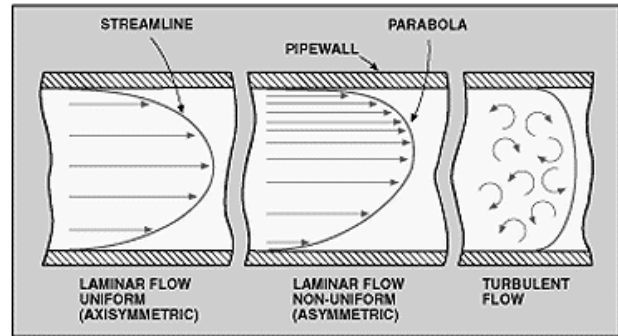
- Tipi di moto del fluido:
  - Moto laminare: il fluido scorre per filetti paralleli. La velocità è massima al centro.
  - Moto turbolento: la velocità è sostanzialmente uniforme (NB: le componenti trasversali non influiscono sulla portata)
  - Numero di Reynolds [adimensionale]:

$$Re = \frac{\rho v D}{\mu}$$

$\rho$  = densità (massa/volume)  
 $v$  = velocità media del fluido  
 $D$  = diametro nominale  
 $\mu$  = viscosità (=resistenza che il fluido oppone alla deformazione)

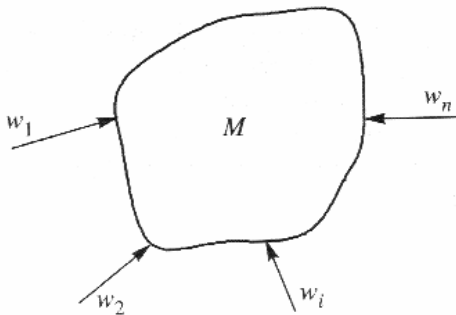
Moto laminare:  $Re < 2000$   
 Moto turbolento:  $Re > 4000$

(per  $2000 < Re < 4000$  si ha una condizione intermedia)



**Tecnologie dei Sistemi di Controllo - A. Bemporad - A.a. 2007/08**

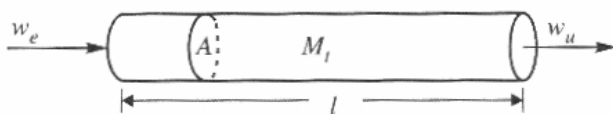
# Principio di conservazione della massa



$$\frac{dM(t)}{dt} = \sum_{i=1}^n w_i(t)$$

$M$  = massa contenuta nel volume  
 $w_i$  = portate massiche

- Esempio #1:



$$\frac{dM_t(t)}{dt} = w_e(t) - w_u(t)$$

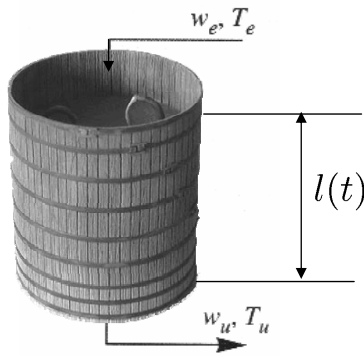
Essendo  $M_t(t) = lA\rho(t)$ , si ha  $Al \frac{d\rho(t)}{dt} = w_e(t) - w_u(t)$

Per fluidi incomprimibili  $\rho(t) = \text{costante}$ , e quindi  $w_e(t) = w_u(t)$

**Tecnologie dei Sistemi di Controllo - A. Bemporad - A.a. 2007/08**

## Principio di conservazione della massa

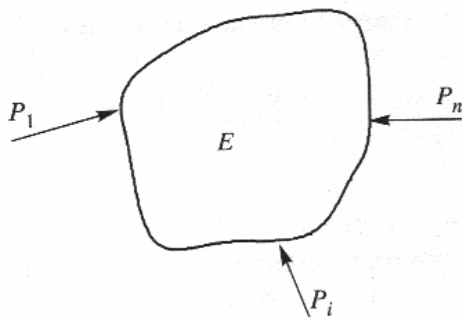
- Esempio #2:  $\frac{dM(t)}{dt} = w_e(t) - w_u(t)$



Essendo  $M(t) = \rho A l(t)$ , si ha  $\frac{dl(t)}{dt} = \frac{1}{\rho A} (w_e(t) - w_u(t))$ .

**Tecnologie dei Sistemi di Controllo - A. Bemporad - A.a. 2007/08**

## Principio di conservazione dell'energia



$$\frac{dE(t)}{dt} = \sum_{i=1}^n P_i(t)$$

$E$  = energia contenuta nel volume

$P_i$  = potenze che transitano attraverso la superficie di confine

Le potenze entranti possono essere:

- potenze associate alle masse entranti (es: cinetico, gravitazionale, ...)
- potenze termiche
- potenze meccaniche (lavoro/unita' di tempo) fatte dal/sul volume considerato

**Tecnologie dei Sistemi di Controllo - A. Bemporad - A.a. 2007/08**

# Equazione di Bernoulli

Daniel Bernoulli



(1700-1782)

$$\frac{v^2}{2g} + z + \frac{p}{\rho g} = \text{cost}$$

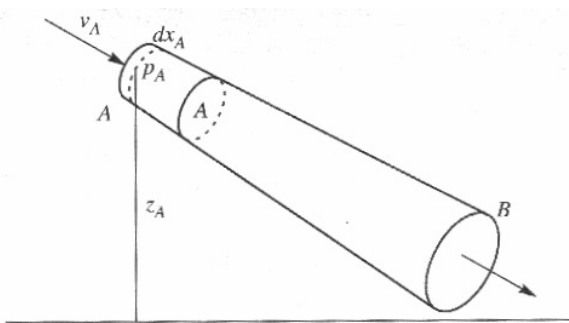
$\rho$  = densità (massa/volume)  
 $v$  = velocità media del fluido  
 $p$  = pressione del fluido  
 $g$  = accelerazione di gravità  
 $z$  = quota a cui si trova il fluido

## • Ipotesi:

1. Condizioni stazionarie ( $dE/dt=0$ )
2. Pareti della tubazione: adiabatiche e rigide
3. Non si considera l'energia termica (si suppone indipendente da quella meccanica)
4. Densità  $\rho$  del fluido costante
5. Si trascurano gli attriti (interni al fluido e fra fluido e pareti), e quindi l'energia meccanica trasformata in calore per attrito

**Tecnologie dei Sistemi di Controllo - A. Bemporad - A.a. 2007/08**

# Equazione di Bernoulli



## • Ipotesi:

1. Condizioni stazionarie ( $dE/dt=0$ )
2. Pareti adiabatiche e rigide
3. Non si considera l'energia termica
4. Densità  $\rho$  del fluido costante
5. Si trascurano gli attriti

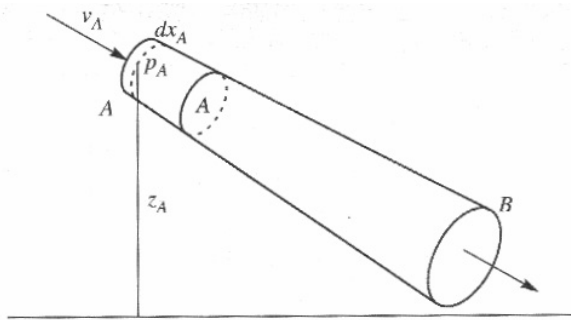
$$0 = \frac{dE(t)}{dt} = P_A(t) - P_B(t) \Rightarrow P_A(t) = P_B(t) \Rightarrow \frac{dE_A(t)}{dt} = \frac{dE_B(t)}{dt} \Rightarrow dE_A(t) = dE_B(t)$$

$dE_A(t)$  = energia associata ad un elemento infinitesimo di fluido di lunghezza  $dx$  entrante nel tubo

$$dE = \underbrace{(A dx \rho)}_{\text{massa}} \underbrace{\left(\frac{v^2}{2}\right)}_{\text{E. cinetica}} + \underbrace{(A dx \rho z g)}_{\text{E. potenziale}} + \underbrace{(p A dx)}_{\text{lavoro delle forze di pressione}}$$

**Tecnologie dei Sistemi di Controllo - A. Bemporad - A.a. 2007/08**

# Equazione di Bernoulli



## • Ipotesi:

1. Condizioni stazionarie ( $dE/dt=0$ )
2. Pareti adiabatiche e rigide
3. Non si considera l'energia termica
4. Densità  $\rho$  del fluido costante
5. Si trascurano gli attriti

$$dE_A = dE_B \Rightarrow A_A dx_A \rho g \left( \frac{v_A^2}{2g} + z_A + \frac{p_A}{\rho g} \right) = A_B dx_B \rho g \left( \frac{v_B^2}{2g} + z_B + \frac{p_B}{\rho g} \right)$$

Per il principio di conservazione della massa si deve avere  $A_A dx_A = A_B dx_B$  da cui:

$$\frac{v_A^2}{2g} + z_A + \frac{p_A}{\rho g} = \frac{v_B^2}{2g} + z_B + \frac{p_B}{\rho g} \Rightarrow \boxed{\frac{v^2}{2g} + z + \frac{p}{\rho g} = \text{cost}}$$

In presenza di perdite (energia meccanica diventa energia termica): carico idrostatico

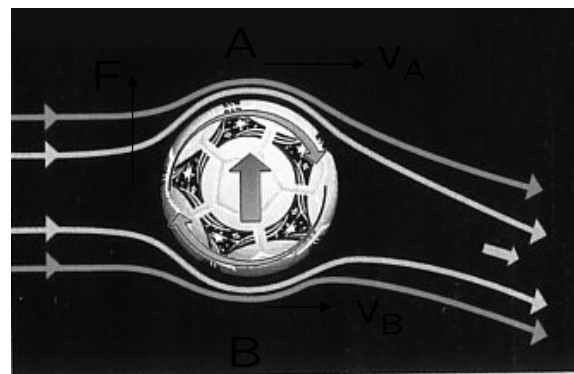
$$\frac{v_A^2}{2g} + z_A + \frac{p_A}{\rho g} = \frac{v_B^2}{2g} + z_B + \frac{p_B}{\rho g} + \left( \alpha \frac{v_B^2}{2g} \right) \rightarrow \text{(sperimentalmente proporzionali al quadrato della velocità)}$$

**Tecnologie dei Sistemi di Controllo - A. Bemporad - A.a. 2007/08**

## Equazione di Bernoulli - Esempio

### Moto di un pallone "con effetto"

- Per effetto della rotazione, sul lato A l'aria è più veloce che sul lato B, perché si somma il contributo  $v = \omega r$  dato dalla rotazione
- Per il teorema di Bernoulli, la pressione in A è quindi minore che in B
- Si sviluppa quindi una forza risultante  $F$  diretta da B ad A



(l'effetto per cui un corpo in rotazione che si muove in un fluido è soggetto ad una forza ortogonale alla sua traiettoria è detto "effetto Magnus")

**Tecnologie dei Sistemi di Controllo - A. Bemporad - A.a. 2007/08**

---

# Alcuni utili principi di conservazione

Fine