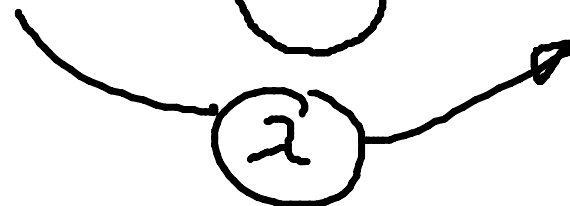
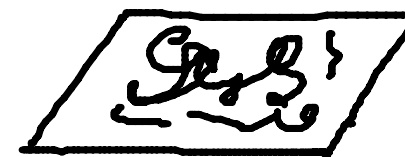
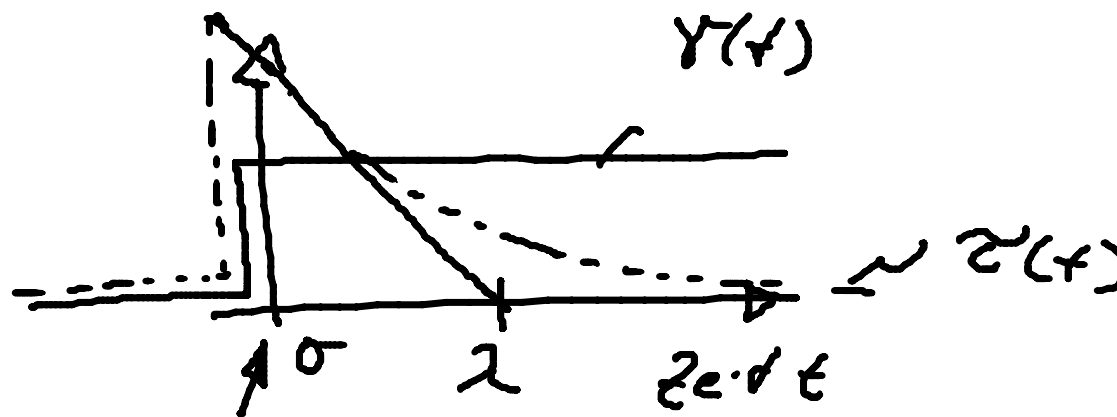
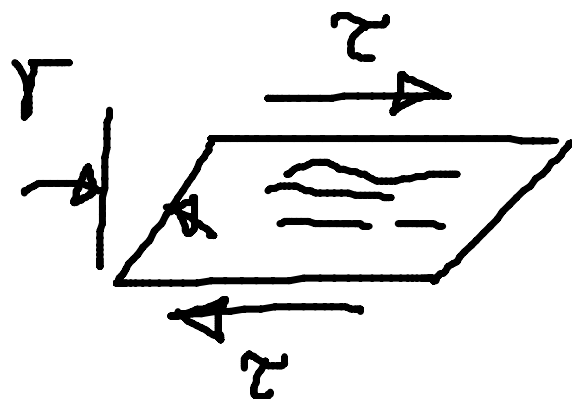




# Relaxationsversuch und Maxwell'scher Reiter.



Relaxationsv.

Deformation = Funktion (Belastungsgeschichte)



$$\dot{\gamma}(t) = \frac{1}{\mu} \left( \tau(t) + \lambda \dot{\tau}(t) + \dots \right)$$

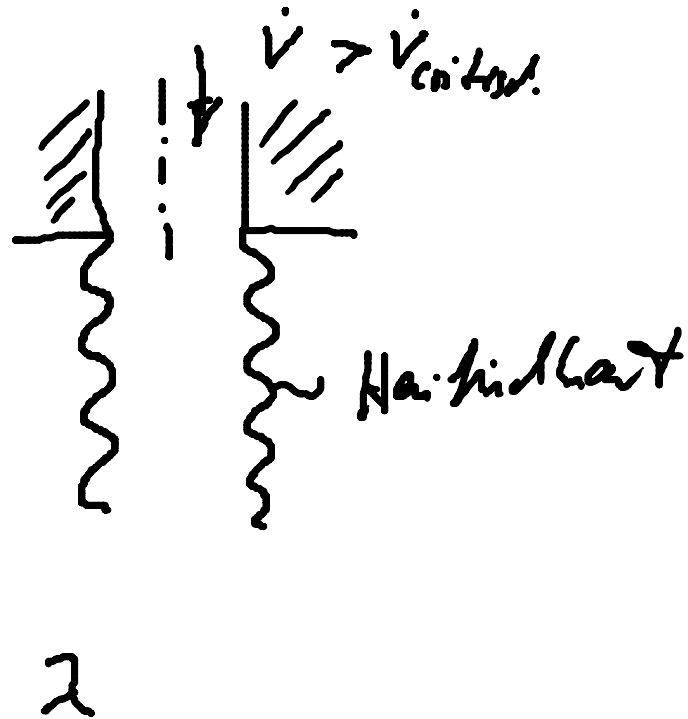
$\downarrow$                        $\downarrow$   
Newton's.              Belastung

Maxwell'sches Potiermodell

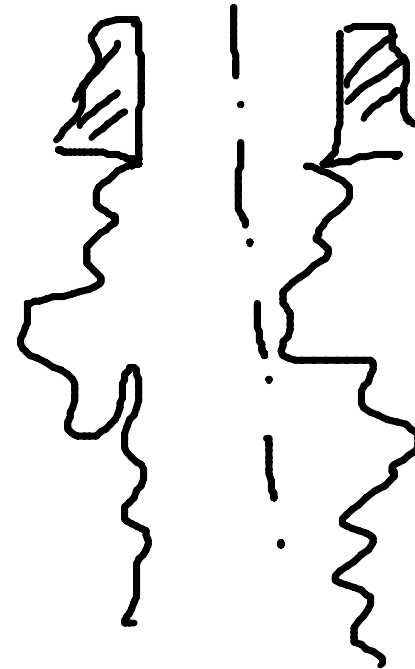
$$\tau(t) + \lambda \dot{\tau} = \mu \dot{\gamma}$$

Achtung Folie letzte  
Verknüpfung

Produktionsprozess



$\dot{V} \gg \dot{V}_{crit.}$



Viskoelastische Turbulenz



TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT

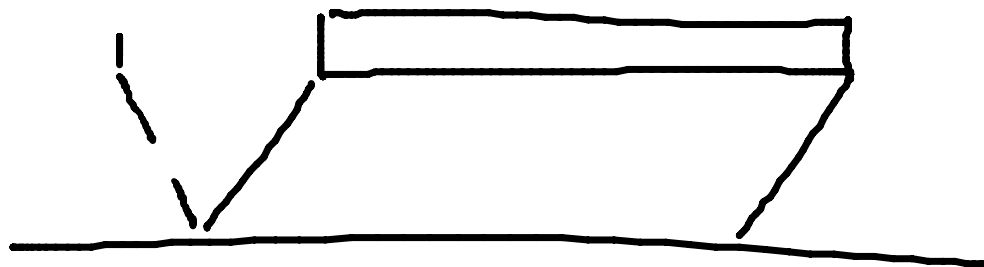


Grundlagen der  
Turbomaschinen und  
Fluidsysteme



$$\hat{\gamma} e^{i\Omega t}$$

$$\hat{z} e^{i\Omega t}$$



$\hat{\gamma}$ ,  $\hat{z}$  Komplexe Amplituden.

Einsetzen in das Navier-Stokes Gesetz:

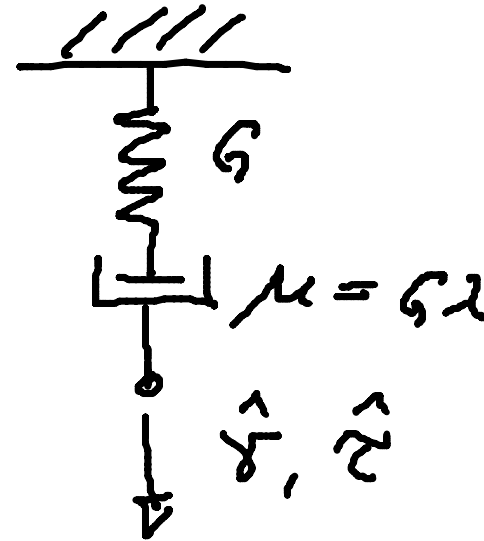
$$\cancel{\hat{z} e^{i\Omega t}} + 2i\Omega \hat{z} \cancel{e^{i\Omega t}} = \mu \hat{\gamma} i\Omega \cancel{e^{i\Omega t}}$$

$$\hat{\zeta} := \frac{\hat{z}}{\hat{\gamma}} = \frac{\mu}{1 + i\Omega \lambda}$$



$G, \lambda$

$$\mu := G\lambda, \lambda$$



$$\hat{G} = G \frac{i\Omega\lambda}{1 + i\Omega\lambda} = G' + iG'' = |\hat{G}| e^{i\delta}$$

$G'$  Realteil des komplexe Moduls: Speichermodul

$G''$  Imaginärteil.  $\hookrightarrow$  Verlustmodul

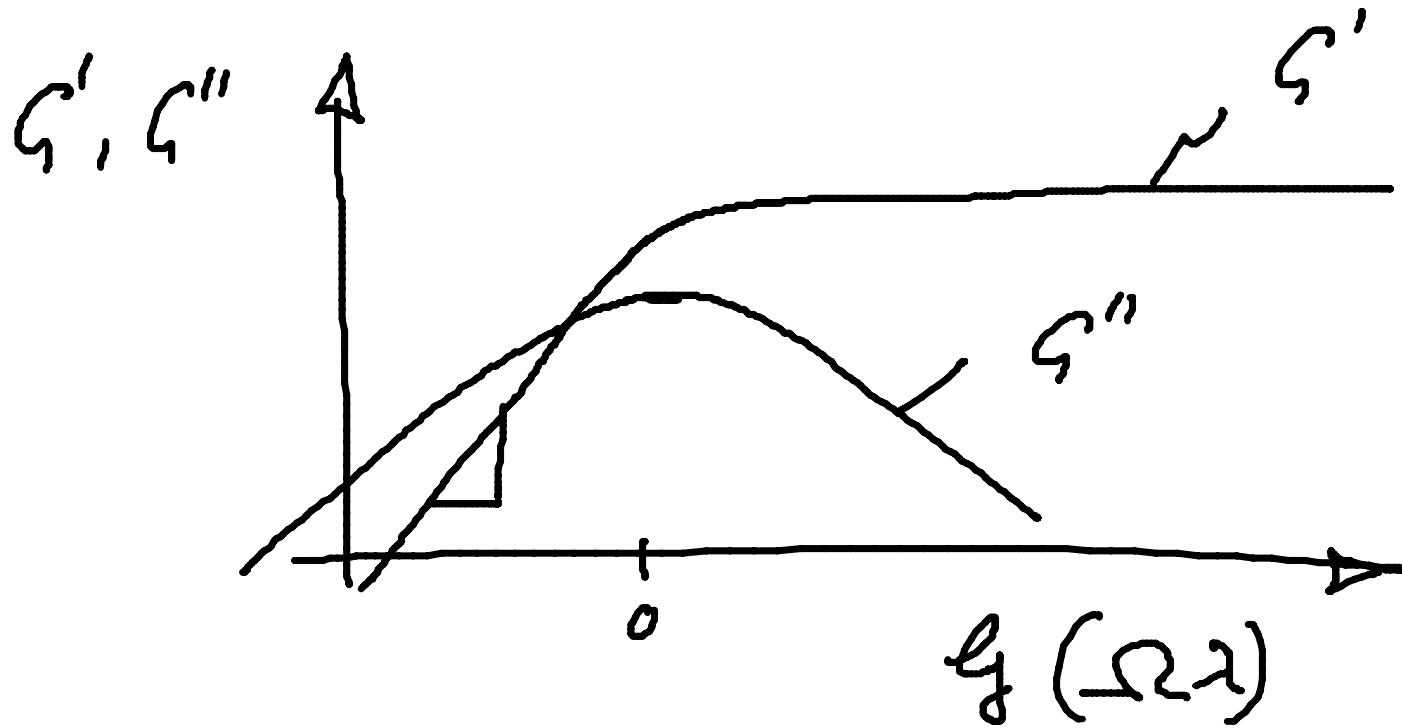
$$\delta = \arctan \frac{G''}{G'} \quad \text{Verlustwinkel.}$$



$$\hat{G}^1 = \hat{G} \frac{i \Omega \lambda}{1 + (\Omega \lambda)^2} (1 - i \Omega \lambda)$$

$$(1 + i \Omega \lambda)(1 - i \Omega \lambda) = 1 + (\Omega \lambda)^2 \quad \checkmark$$

$$= \underbrace{\hat{G} \frac{(\Omega \lambda)^2}{1 + (\Omega \lambda)^2}}_{\hat{G}'} + i \underbrace{\hat{G} \frac{\Omega \lambda}{1 + (\Omega \lambda)^2}}_{\hat{G}''}$$



$\Omega\lambda \gg 1$ , dann  $\zeta' \rightarrow \text{const.}$ : rein elastisches Verhalten  
 $\Omega\lambda \ll 1$ , dann liegt rein viskoses Verhalten vor.

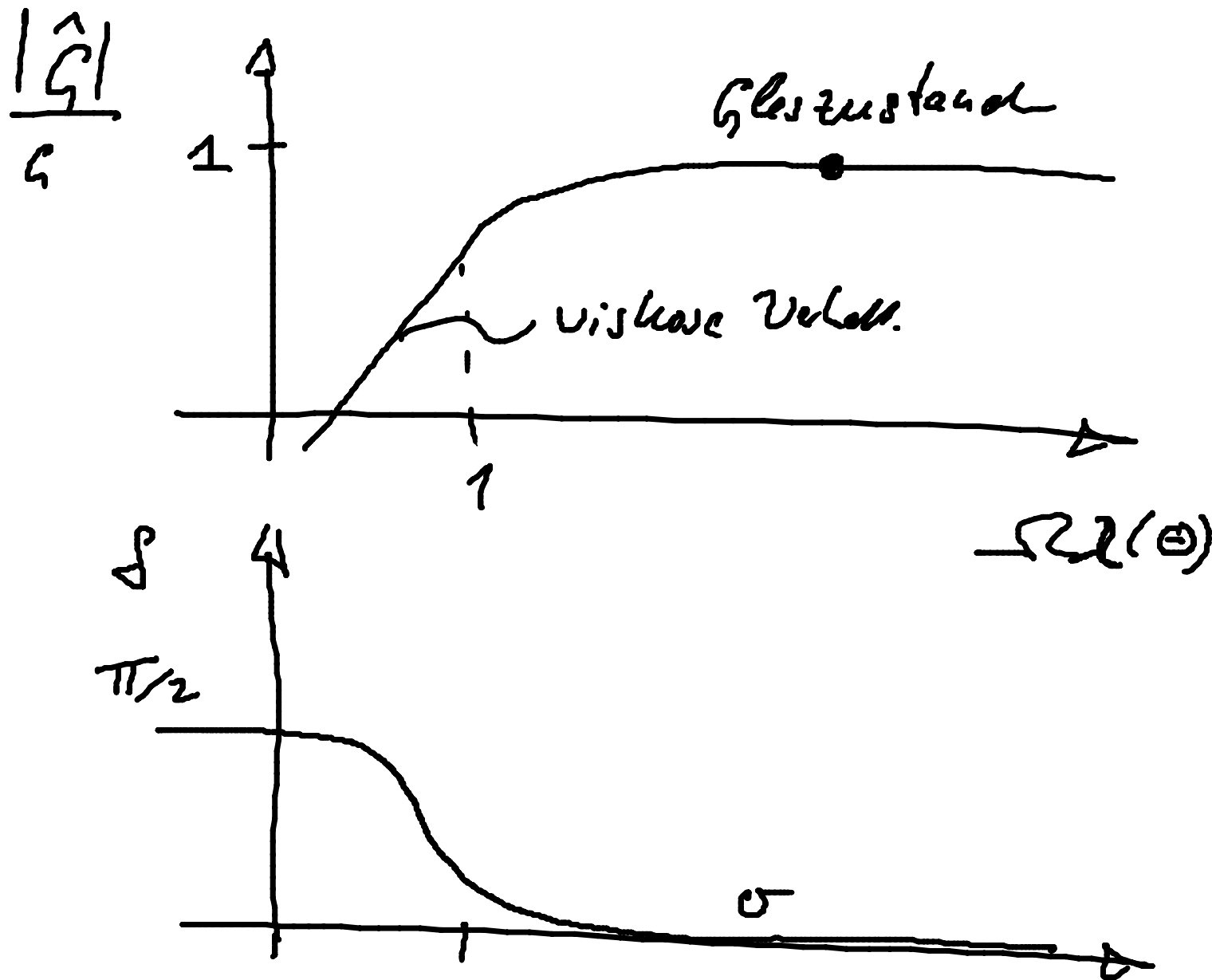


TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT



Grundlagen der  
Turbomaschinen und  
Fluidsysteme

Prof. Dr. Ing. Peter Pelz  
Sommersemester 2012  
Vorlesung 3 F 39



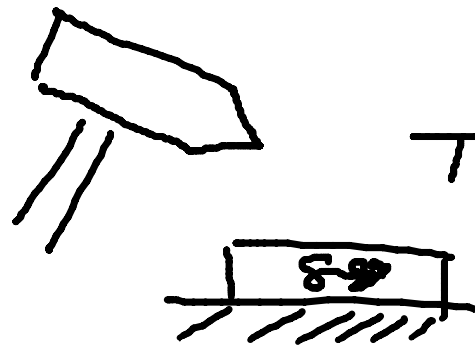


Zwei Zugänge zum Glaszustand.  $\lambda \Omega$



1. konstante Relaxationszeit  $\lambda$ , aber  
hohe Frequenz  $\Omega$  bzw. kurze Belastungszeit

$$T = \frac{2\pi}{\Omega}$$



$$T_{\text{„kurz“}} \ll \lambda$$

2. Belastungszeit  $T = \frac{\Omega}{2\pi}$  ist konstant,  
aber die Relaxationszeit wird verändert.

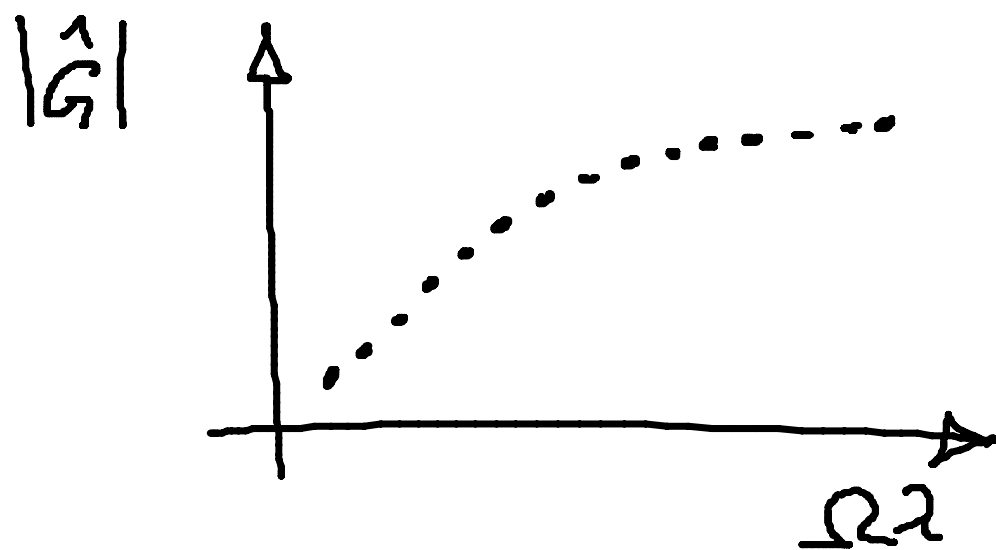
$$\lambda(\Theta).$$



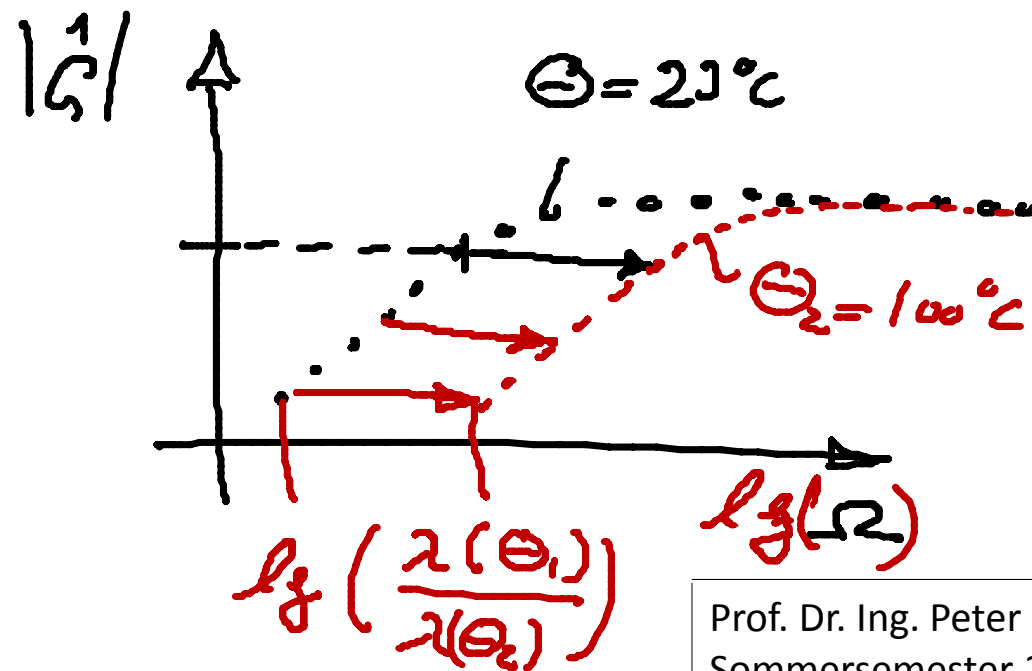
Äquivalenz ist Folge davon, dass  
 $\lambda$  und  $\Omega$  nur als Produkt auftritt.

Zeit-Temperatur-Verdrängungsprinzip.

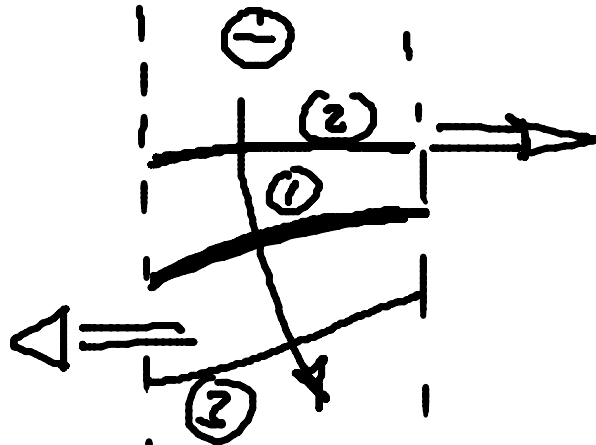
(thermologisch einfach realisierbar)



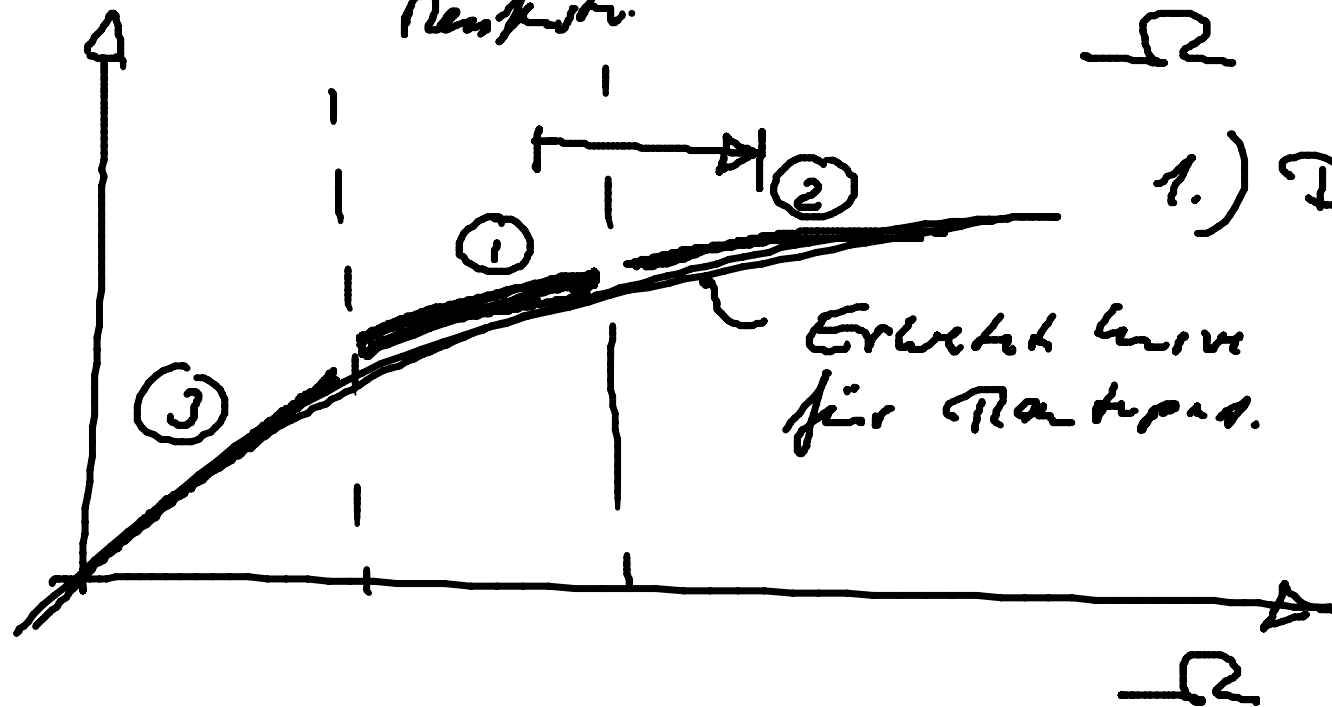
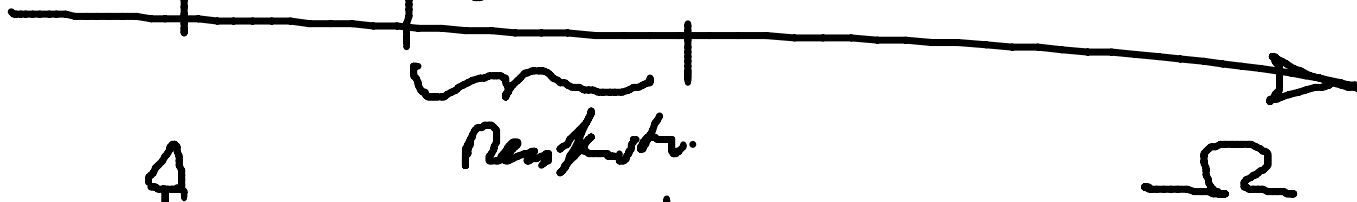
dimensional Axial.



$|\vec{c}|$



① Referenz z. B.  
Rauheitswert.



- 1.) Das Rauheitswert ist wesentlich erweitert
- 2.) Informationen über den Temperaturwert.



TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT

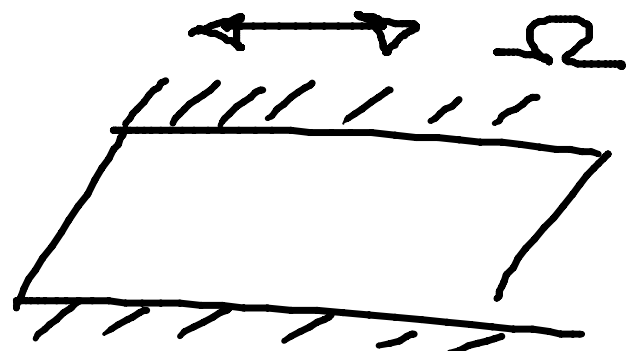


Grundlagen der  
Turbomaschinen und  
Fluidsysteme

Prof. Dr. Ing. Peter Pelz  
Sommersemester 2012  
Vorlesung 3 F 43



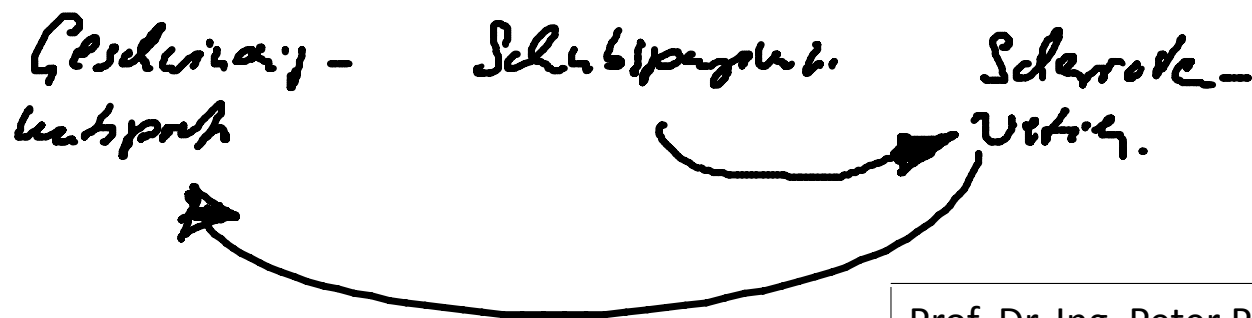
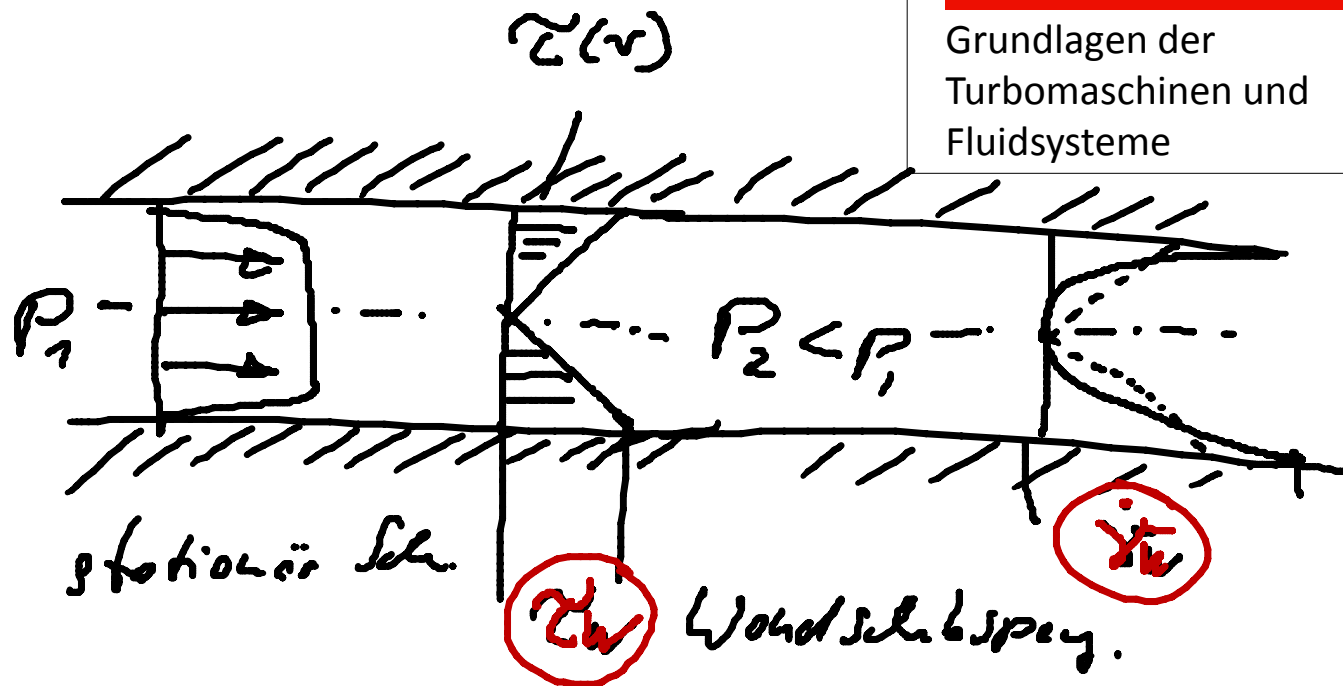
Warum macht Informatik bei oszillierender Scher für stationäre Sch



Oszillierende Scher

$$\hat{z} \quad \hat{y} \quad \Omega$$

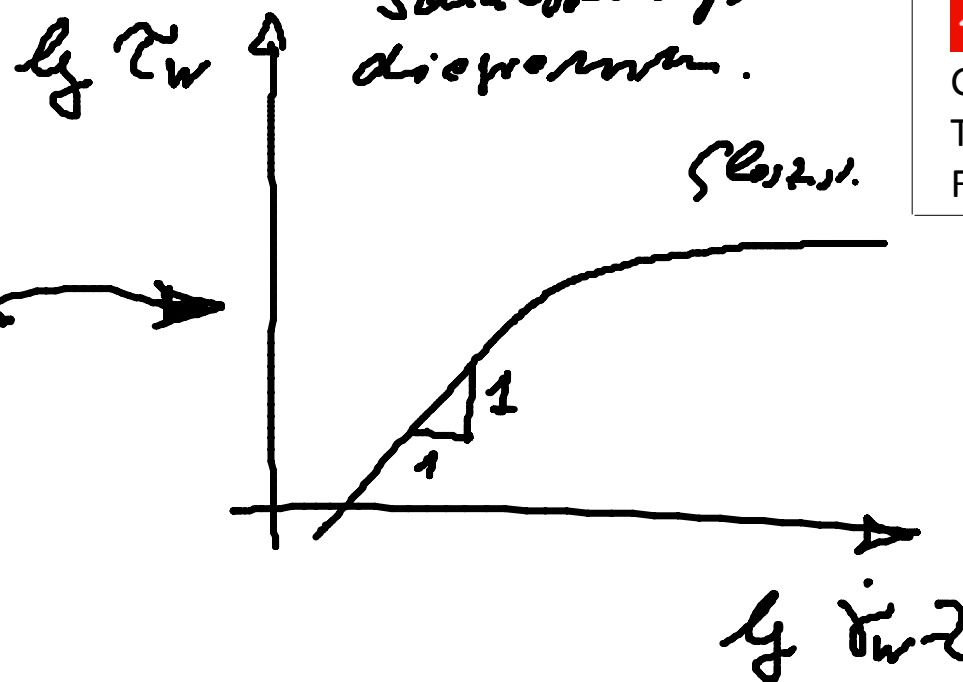
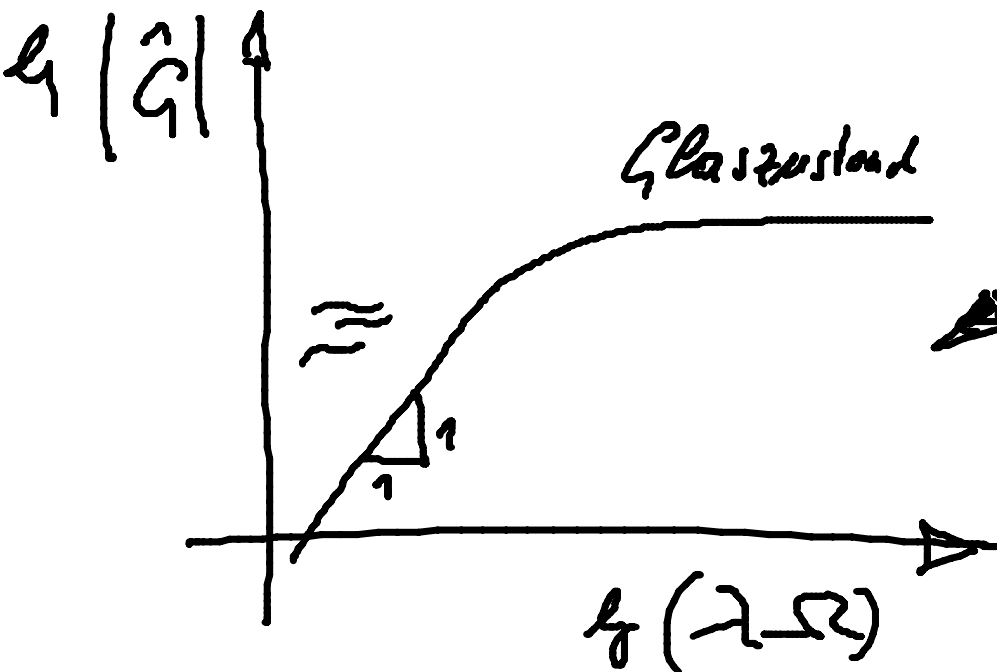
$$|\hat{G}| = \left| \frac{\hat{z}}{\hat{y}} \right| ; |\hat{y}| = |\hat{y}^1| \Omega$$





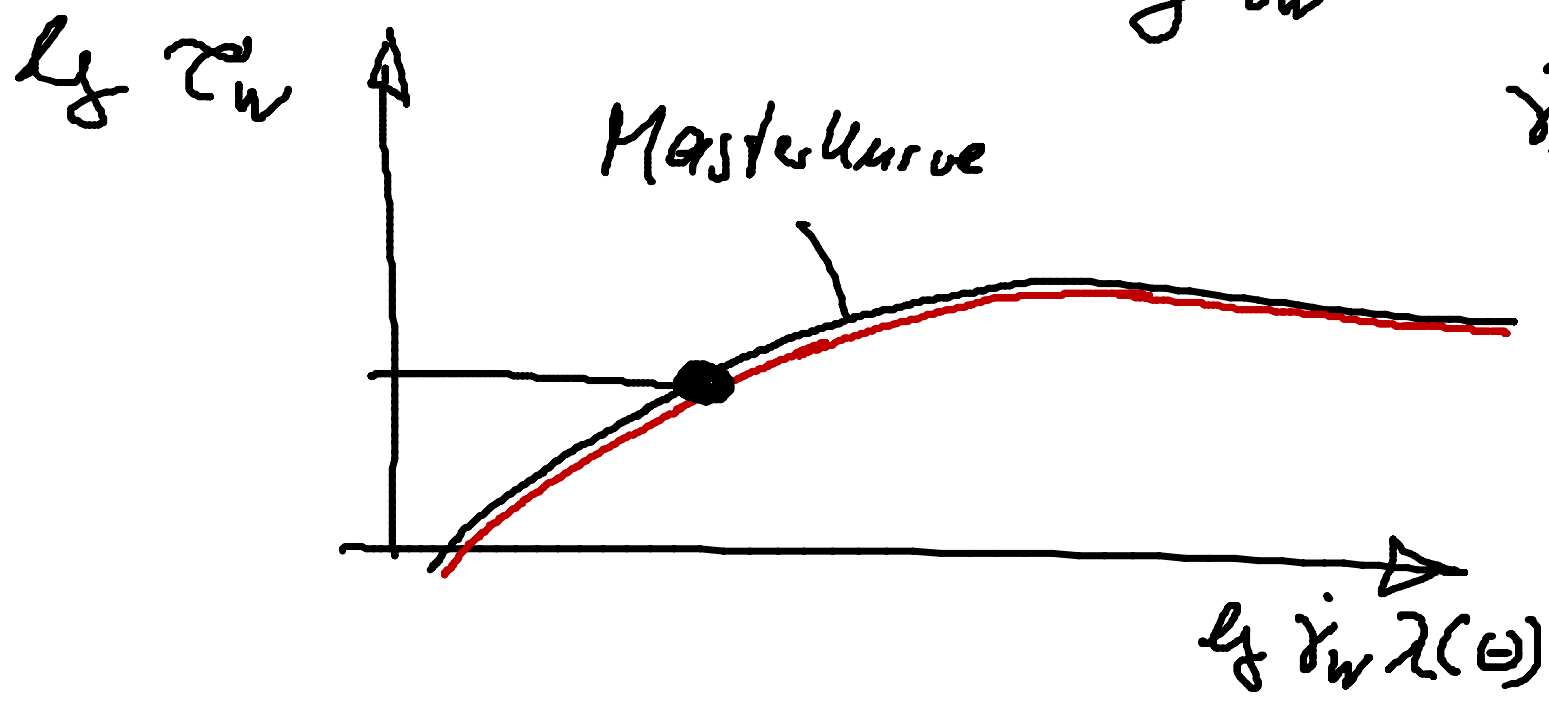
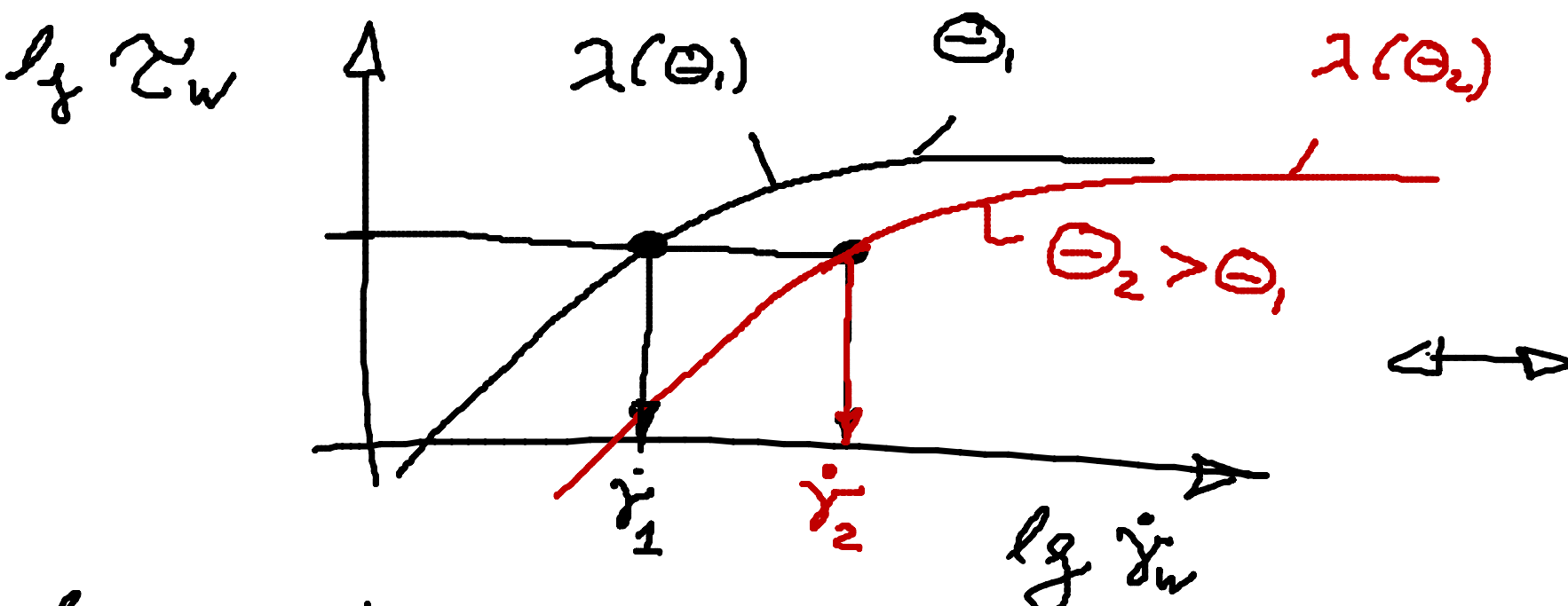
Oszillierend  $\gamma < \hat{\gamma} \ll \infty$

stationär  $\gamma \rightarrow \infty$



$$\tau_w = |\dot{Q}|$$
 für  $\lambda \Omega = \dot{\gamma}_w$

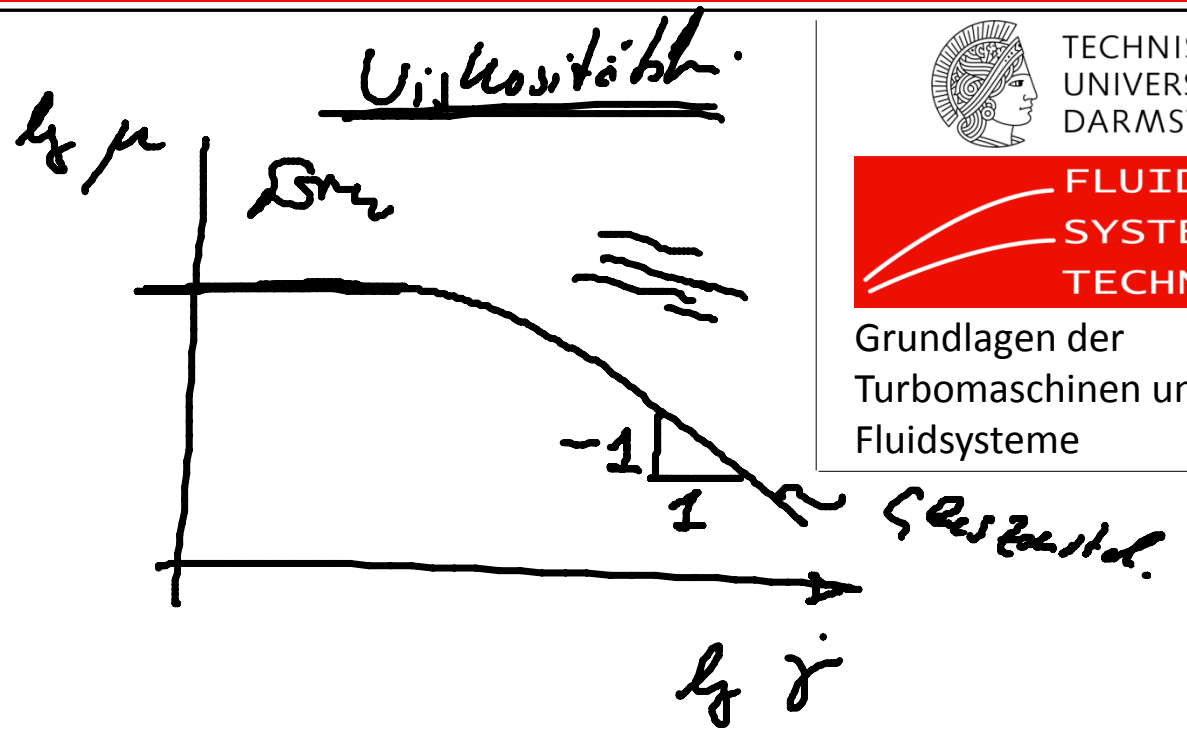
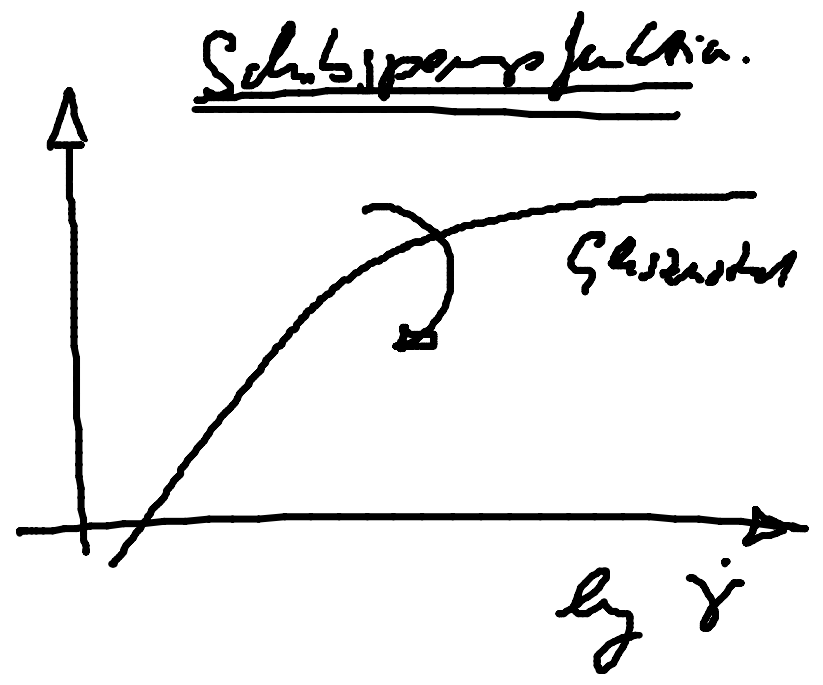
Cox-Merz-Relation.  
Empirisch Bezieh.



$$\dot{\gamma}_1 \lambda(\theta_1) = \dot{\gamma}_2 \lambda(\theta_2)$$

$$\frac{\dot{\gamma}_1}{\dot{\gamma}_2} = \frac{\lambda(\theta_2)}{\lambda(\theta_1)}$$

$\zeta$   $\tau$



TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT



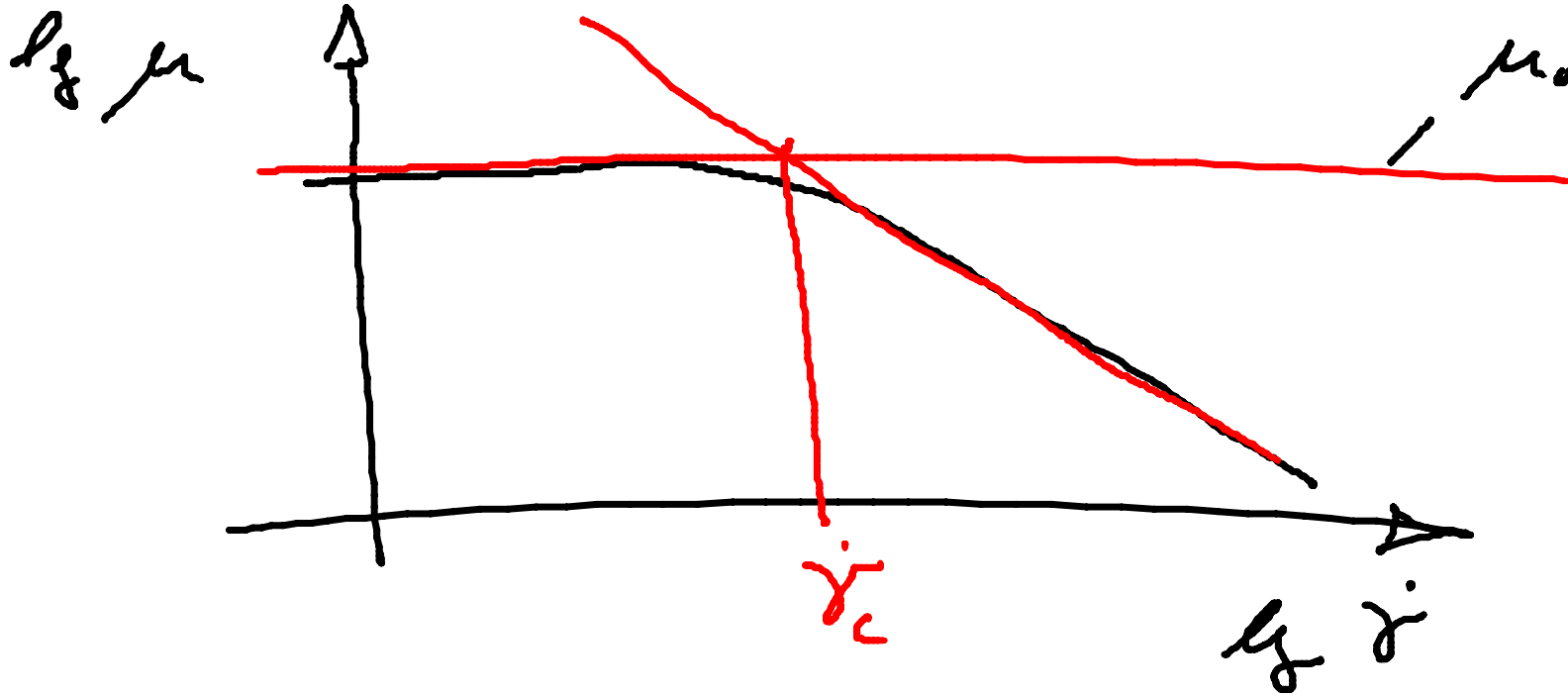
Grundlagen der  
Turbomaschinen und  
Fluidsysteme

$$\tau = \mu(\dot{\gamma}) \dot{\gamma}$$

$$\mu(\dot{\gamma}) = \frac{\tau(\dot{\gamma})}{\dot{\gamma}} = \tau \dot{\gamma}^{-1}$$

Dreh um 45° im  
log-log-Verh.

Prof. Dr. Ing. Peter Pelz  
Sommersemester 2012  
Vorlesung 3 F 47



Empfehl  $\dot{\gamma}_w < \dot{\gamma}_c$ , dann  $\mu = \mu_0 = \text{const}$

$\dot{\gamma}_w > \dot{\gamma}_c$ , dann  $\tau_w = m \dot{\gamma}^n$   $n < 1$

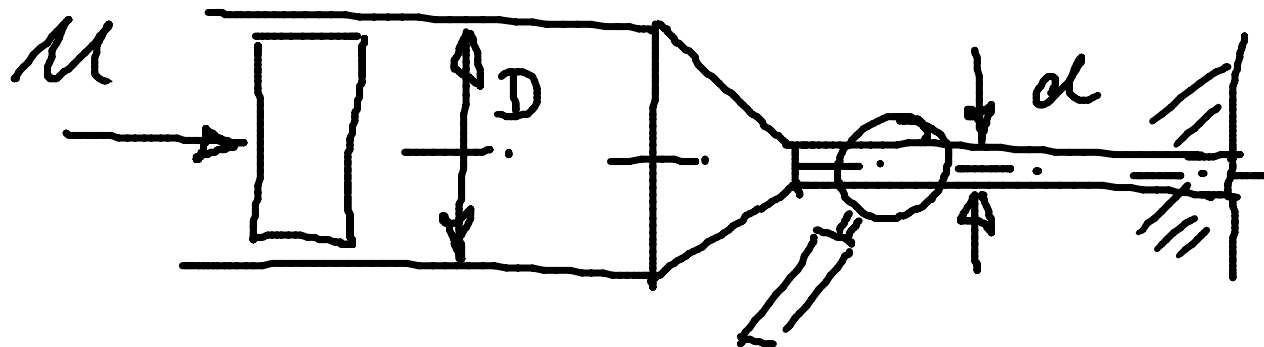
$n = 1$ : Newtonsch Polh

$n = 0$ : Gleitzustand  $\downarrow$



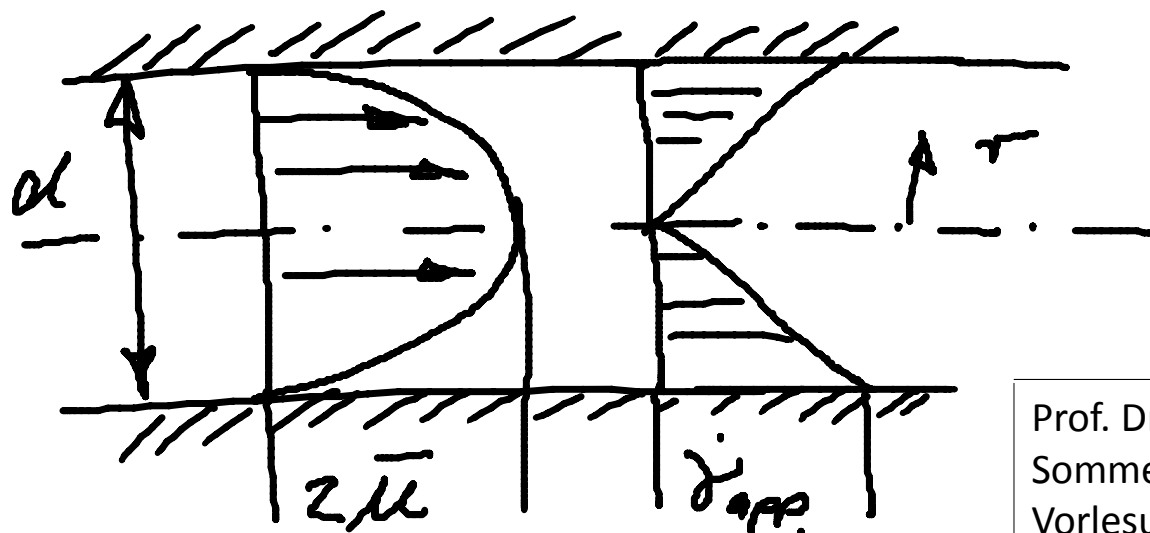


Bei einem kinematisch vorgegeb. Prozess:  
 $M$  behavt.



2D Volumastrom  $Q = M \frac{\pi}{4} D^2$

$$\bar{M} = \frac{Q}{\frac{\pi}{4} d^2} = M \left( \frac{D}{d} \right)^2$$





$$u(r) = 2\bar{u} \left(1 - \left(\frac{r}{R}\right)^2\right); \quad \tau = \frac{\alpha}{2}$$

Parabolisches Profil für ein  
angenehmes Newtonsches Fluid.

$$|\dot{\gamma}| = \left| \frac{du}{dr} \right| = \frac{4\bar{u}}{R} \left. \frac{r}{R} \right|_{r=R} = \frac{8\bar{u}}{\alpha} \left. \frac{r}{R} \right|_{r=R} = \frac{8\bar{u}}{\alpha}$$

$\dot{\gamma}_{\text{opp}} = \frac{8\bar{u}}{\alpha}$  Scherbeanspruchung an der Wand bei  
angenehmen Newtonsches Fluid.