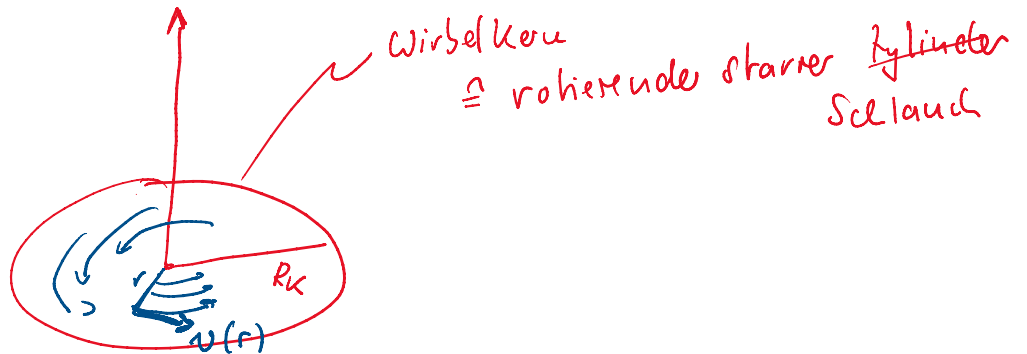


Wirbel

$\vec{\Omega}$ Wirbelvektor



"starre Körper" $v(r) = r \Omega$

$$\vec{\Omega} = \frac{1}{2} \text{rot } \vec{v}$$

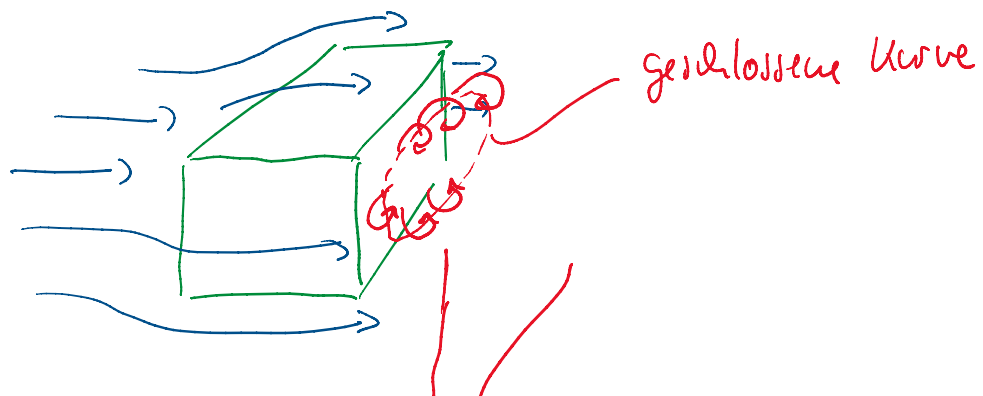
Zirkulation $\Gamma = \oint_C \vec{v}(\vec{r}) \cdot d\vec{s}$

Wirbelstärke := Γ wobei C den gesamten Kern umschließt

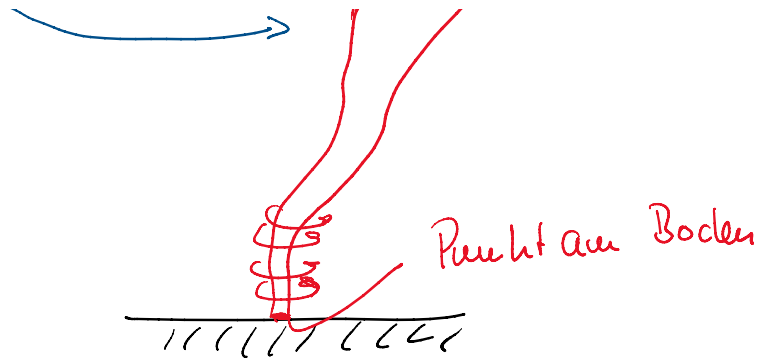
$$\Gamma = \oint_{r=R_k} \vec{v} \cdot d\vec{s} = 2 \Omega A = 2\pi R_k^2 \Omega$$

$$\Rightarrow \text{div } \vec{\Omega} = \frac{1}{2} \underbrace{\text{div}(\text{rot } \vec{v})}_{=0} \Rightarrow \text{Wirbel hat keine Quelle}$$

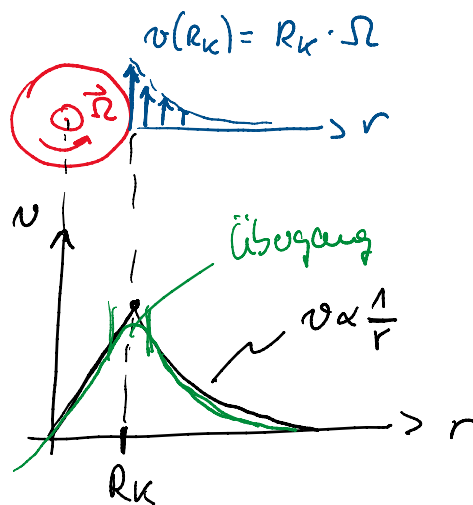
Wirbelschlauch beginnt auf Grenzfläche oder hat geschlossene Kurve



Tornado



Zirkulationsgebiet:

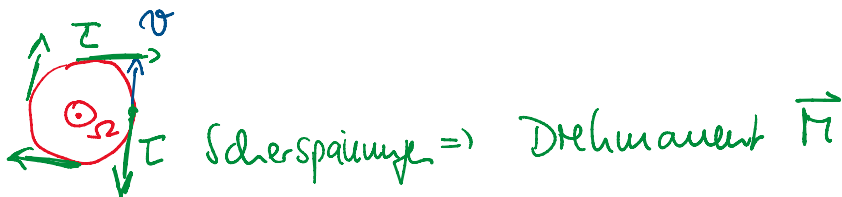


$r > R_k$: z unabhängig von r außerhalb des Kerns!

$$\text{konst.} = z = \oint_{C, r > R_k} \vec{v} \cdot d\vec{s} = v(r) 2\pi r \Rightarrow v(r) = \frac{z}{2\pi r}$$

im Zirkulationsgebiet.

Energieverlust durch Reibung



$$\tau = \eta \nabla v = \eta \frac{\partial}{\partial r} v(r) = -\frac{\eta}{2\pi} \frac{z}{r^2} = -\frac{\eta z}{2\pi R_k^2} = -\eta \Omega$$

$z = 2\pi R_k^2 \Omega$

$$M = R_K \overset{\text{Zylinderoberfläche}}{\underset{\uparrow}{A_{\text{Zyl}}}} \tau = R_K \cdot \underset{\substack{\uparrow \\ \text{"Länge des Wirbels"}}}{2\pi R_K \cdot l} \tau \quad (*)$$

$$M = \underset{\text{Trägheitsmoment}}{I} \dot{\Omega} = \frac{1}{2} \underbrace{m R_K^2}_{I_{\text{Zyl}}} \dot{\Omega} = \frac{1}{2} \rho \pi R_K^2 l R_K^2 \dot{\Omega} \quad (**)$$

$$(*) = (**) \quad 2\pi R_K^2 l \tau = -2\pi R_K^2 l \eta \Omega$$

$$L = \frac{1}{2} \pi R_K^4 l \rho \dot{\Omega}$$

$$\dot{\Omega} \propto \Omega \Rightarrow \Omega = \Omega(0) e^{-t/\tau} \quad \text{Zeitkonstante } \tau$$

$$\dot{\Omega} = -\frac{1}{\tau} \Omega$$

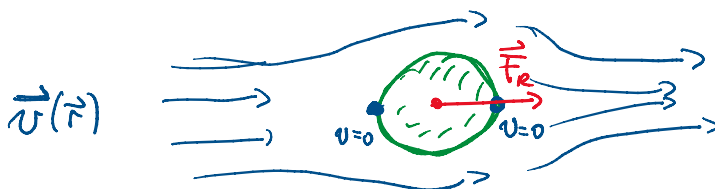
$$\Rightarrow \tau = \frac{\frac{1}{2} \pi R_K^4 l \rho}{2\pi R_K^2 l \eta} = \boxed{\frac{R_K^2}{4} \frac{\rho}{\eta} = \tau}$$

Energie $E_{\text{rot}} = \frac{1}{2} I \Omega^2 = \frac{1}{4} m R_K^2 \Omega^2$

$$= \frac{1}{4} \rho \pi R_K^2 l R_K^2 \Omega^2 \quad z = 2\pi R_K^2 \cdot \Omega$$

$$= \boxed{\frac{1}{16\pi} \rho l z^2 = E_{\text{rot}}}$$

Dynamischer Auftrieb:

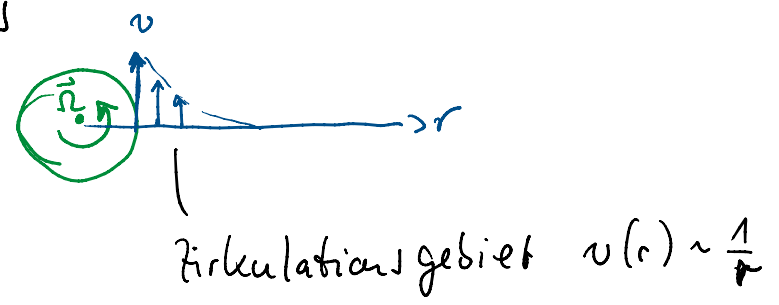


$$\vec{F}_R = C_w \frac{1}{2} \rho v^2 A$$

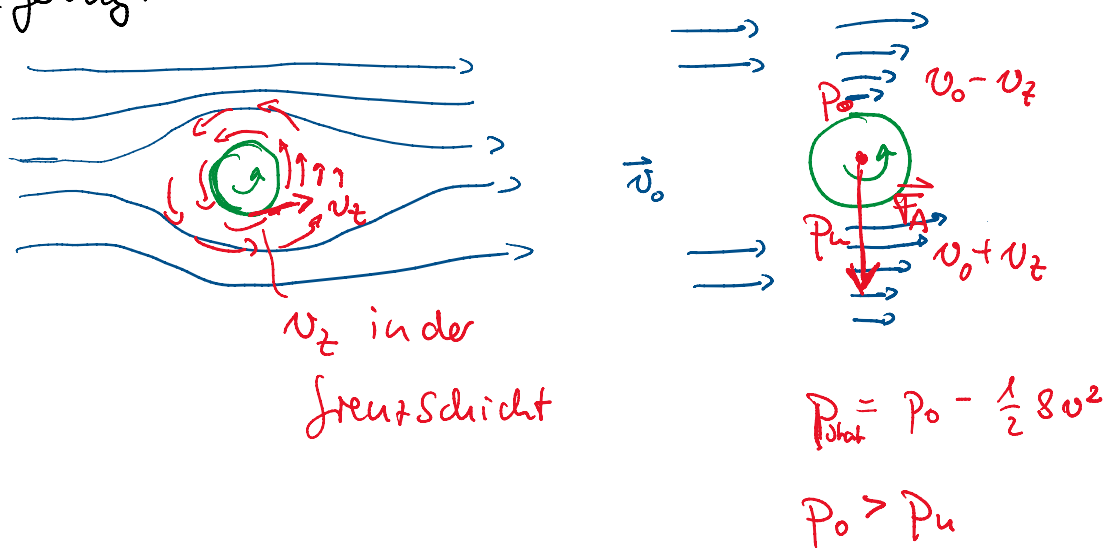
$$\vec{F}_R = C_w \frac{1}{2} \rho v^2 A$$

/
Widerstandsbeiwert

Rotation des Zylinders



Überlagerung:



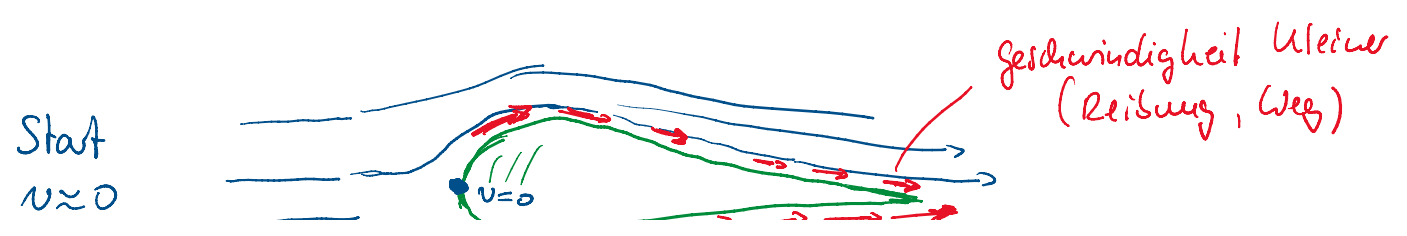
Dynamischer Auftrieb: $F_A \approx (\rho_0 - \rho_u) A$

Querkraft aufgrund Rotation

Magnus-Effekt

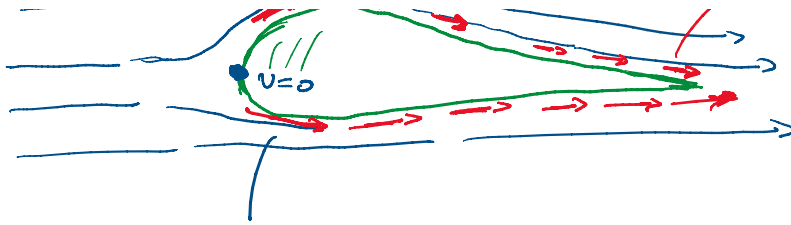
Jacques Cousteau: Alcyone (Auftrieb über rotierende Zylinder)

Symmetriebruch: Tragflächenprofil

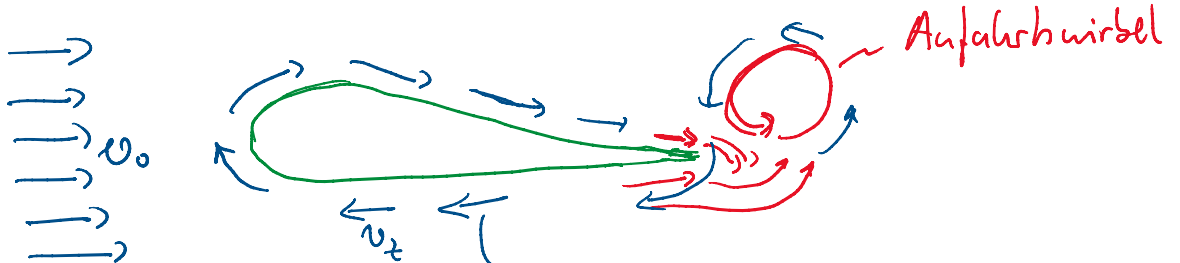


Start
 $v \approx 0$

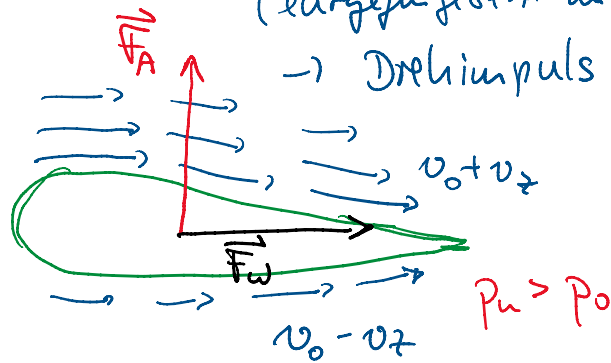
Start
 $v \approx 0$



(laminare Umströmung
 (Stokes'scher Bereich))



Zirkulationsströmung
 (entgegen gesetzt zu Wirbel
 → Drehimpuls des fesses erhalten!)

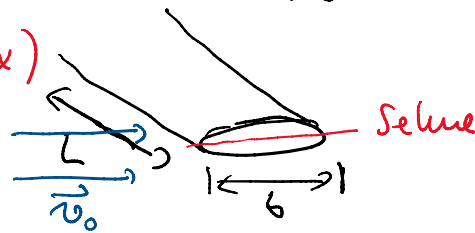


Abschätzung der Kräfte:

$$Z = \oint_C \vec{v}_z \cdot d\vec{s}$$

$$\approx v_z \cdot 2b \cdot f(b, \alpha)$$

Korrekturfunktion



$C =$ Umrandung der Tragfläche
 $\approx 2b$

Bernoulli

$$F_A = C_A \frac{1}{2} \rho (v_u^2 - v_{ob}^2) A$$

$$v_u \approx v_0 - v_z$$

$$v_{ob} \approx v_0 + v_z$$



Anstellwinkel

$C_A =$ Auftriebsbeiwert

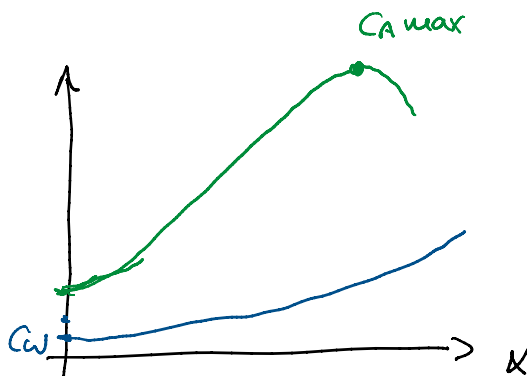
$$\begin{aligned} \bar{F}_A &= C_A \frac{1}{2} \rho \cdot 4v_0 v_z A && A \text{ Fläche der Tragfläche} \\ & && A = L \cdot b \\ &= \underbrace{C_A 2v_z \cdot b}_{\propto z} L v_0 \rho && (C_A = f(b, \alpha)) \end{aligned}$$

$$\boxed{\bar{F}_A = z L v_0 \rho} \quad \text{Kutta - Joukowski - Formel}$$

$$C_A = C_A(\alpha)$$

$$C_w = C_w(\alpha)$$

$$\bar{F}_w = \frac{1}{2} \rho v^2 C_w \cdot \underset{\substack{\uparrow \\ \text{Tragfläche } L \cdot b!}}{A}$$



$$\bar{F}_A = C_A \frac{1}{2} \rho v^2 A$$

$$\bar{F}_w = C_w \frac{1}{2} \rho v^2 A$$