



Ingeniería Electromecánica

Cuarto año

Diseño Curricular: 2004 - Ordenanza N°1029

MECÁNICA DE FLUIDOS Y MÁQUINAS FLUIDODINÁMICAS

Resumen para estudiantes

El presente documento fue elaborado por un grupo de estudiantes con el objetivo de crear un resumen completo y conciso de la materia *Mecánica de Fluidos y Máquinas Fluidodinámicas*.

El documento abarca los puntos más destacados de la materia *Mecánica de Fluidos y Máquinas Fluidodinámicas*, incluyendo sus conceptos principales, teorías, enfoques y aplicaciones prácticas. También hemos incorporado ejemplos ilustrativos y claros para ayudar a la comprensión de los temas abordados.

Esperamos que este resumen sea de gran utilidad para aquellos que buscan una visión general de la materia *Mecánica de Fluidos y Máquinas Fluidodinámicas* o que necesitan una revisión rápida de los conceptos clave antes de un examen.

Estudiantes: Faulkner, Melani;
Franzoi, Valentín;
Guardiani, Franco;
Polo, Daiana.

Conceptos generales

Unidad 1

Visión General

1.1 Definición de un fluido	1.3.2 Viscosidad cinemática ν
1.2 Ecuación de Newton para los fluidos	1.4 Compresibilidad y tensión superficial
1.2.1 Fluidos newtonianos	1.4.1 Compresibilidad
1.2.2 Fluidos ideales	1.4.2 Tensión superficial
1.3 Viscosidad	1.5 Presión de vapor
1.3.1 Viscosidad absoluta o dinámica μ .	

1.1 DEFINICIÓN DE UN FLUIDO

Un fluido es una sustancia que siempre se deforma continuamente cuando se somete a un esfuerzo cortante, sin importar qué tan pequeño sea dicho esfuerzo.

Tiene **propiedades** que lo caracterizan y definen el estado en el que se encuentra, pudiendo determinar su comportamiento. Algunas de estas propiedades son:

Densidad	$\rho = \frac{m}{V} [kg/m^3]$
Viscosidad	$\mu [kg/ms]$
Peso	$P [kgf][N]$
Peso específico	$\gamma [kgf/m^3]$
Temperatura	$T [C]$

A fines de simplificar cálculos, consideramos la densidad de un fluido constante.

También consideramos la estructura molecular de los fluidos como *continuo*, esto quiere decir que las propiedades de este varían en forma continua a lo largo de su estructura o se mantienen constantes.

1.2 ECUACIÓN DE NEWTON PARA LOS FLUIDOS

Para obtener la ecuación de newton para los fluidos, se plantea un sistema en el que un fluido se entra entre dos placas paralelas separadas por una cierta distancia, como se muestra en la figura 1.1.

La placa inferior es fija y a la superior se le aplica una fuerza F lo que produce un esfuerzo cortante en el fluido, y a su vez establece una velocidad en la placa superior.

Si la fuerza F , por más pequeña que sea, hace que la placa se mueva permanentemente, entonces la sustancia es un fluido.

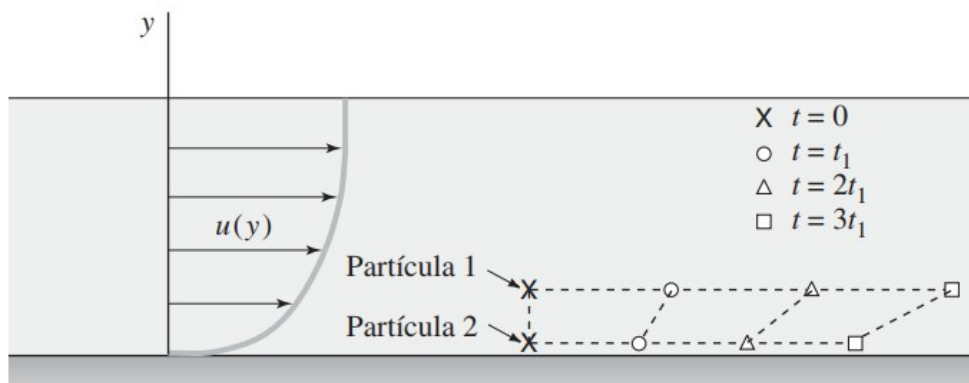


Figura 1.1: Movimiento relativo de dos partículas de fluido en presencia de esfuerzos cortantes

Manteniendo ciertas cantidades constantes, como la viscosidad μ del fluido, el área de las placas, la distancia entre ellas y la velocidad de la placa superior, se llega a una expresión que relaciona la fuerza aplicada con los parámetros mencionados:

$$F = \mu \frac{A \cdot U}{y} \quad (1.1)$$

Considerando que el esfuerzo se calcula como la fuerza aplicada en un área:

$$\tau = \frac{F}{A}$$

y reemplazando a la fuerza F por la expresión 1.1 se llega a la ecuación para determinar el esfuerzo cortante en función de la viscosidad, la velocidad del fluido y la altura:

$$\tau = \mu \frac{U}{y} \quad ; \quad \tau = \mu \frac{du}{dy} \quad (1.2)$$

El término $\frac{du}{dy}$ es un gradiente de velocidad y puede ser interpretada como una **velocidad de deformación**.

A partir de esta definición, los fluidos se pueden clasificar como *newtonianos* o *no newtonianos*.

1.2.1 Fluidos newtonianos

Los fluidos newtonianos son aquellos fluidos donde su viscosidad es constante, es decir, la relación entre el esfuerzo cortante y de velocidad de deformación es lineal, como se muestra en la figura 1.2.

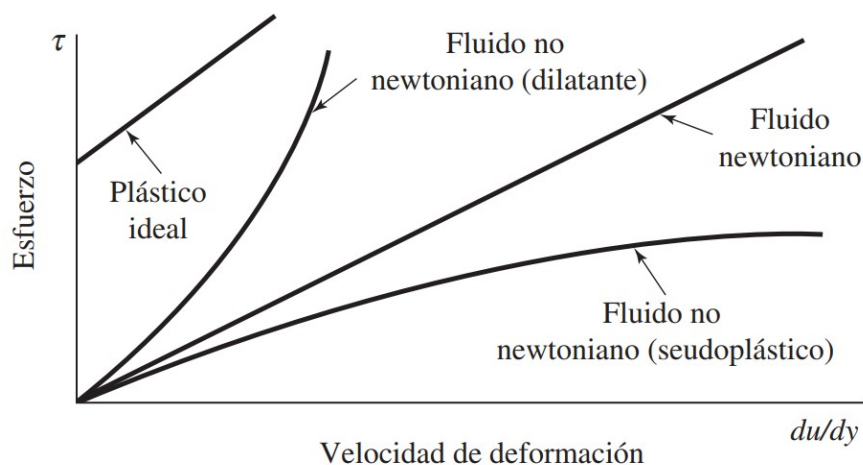


Figura 1.2: Fluidos newtonianos y no newtonianos

1.2.2 Fluidos ideales

Un fluido ideal se considera cuando su viscosidad es nula, por lo tanto el esfuerzo cortante requerido será nulo sin importar su movimiento.

En la figura 1.2 un fluido ideal se representaría como una recta vertical que atraviesa el origen de coordenadas.

1.3 VISCOSIDAD

1.3.1 Viscosidad absoluta o dinámica μ

La viscosidad es una propiedad propia del fluido e indica el grado de resistencia a los esfuerzos cortantes.

En los gases, la viscosidad absoluta incrementa con la temperatura, en cambio, en los líquidos disminuye junto con esta.

En un líquido, esto se debe directamente a la cohesión entre las moléculas de la sustancia. Esta disminuye cuando aumenta la temperatura. En cambio en gases, la viscosidad se debe por el movimiento aleatorio de las moléculas, y éste aumenta con la temperatura.

1.3.2 Viscosidad cinemática ν

Es la relación entre la viscosidad absoluta y la densidad de la sustancia

$$\nu = \frac{\mu}{\rho} \quad (1.3)$$

1.4 COMPRESIBILIDAD Y TENSIÓN SUPERFICIAL

1.4.1 Compresibilidad

La compresibilidad es la capacidad de un fluido de disminuir su volumen bajo la aplicación de una presión. Los gases son altamente compresibles mientras que los líquidos, muy poco.

En la materia *Mecánica de Fluidos y Máquinas Fluidodinámicas* se trabaja con fluidos ideales no compresibles, es decir, de viscosidad cero.

1.4.2 Tensión superficial

El fenómeno de tensión superficial se debe a las fuerzas de cohesión y adhesión entre las partículas. Sobre la superficie del líquido las fuerzas cohesivas desde abajo exceden a las fuerzas adhesivas desde el gas localizado por encima del fluido (figura 1.3a), dando como resultado una tensión superficial.

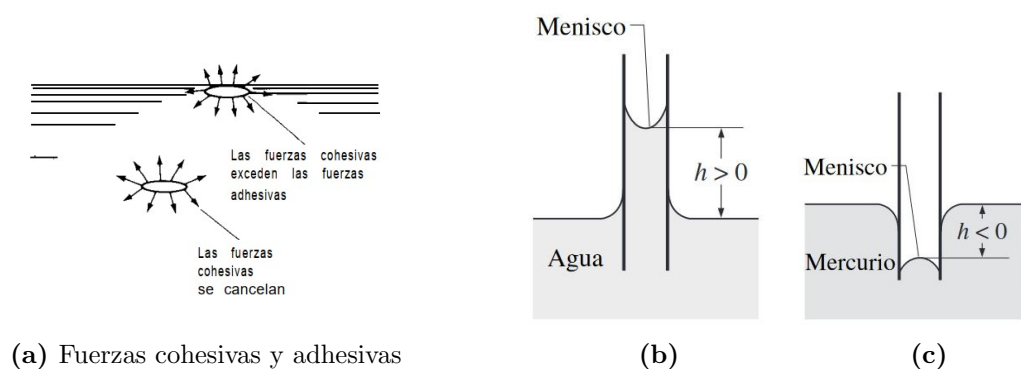


Figura 1.3: Tensión superficial

En el caso de un líquido que se encuentra en contacto con un sólido, si la adhesión del líquido con el sólido es mayor que la cohesión en el líquido mismo, entonces éste *subirá* dentro del tubo y formará con el sólido un menisco curvado hacia arriba, como muestra la figura 1.3b. Puede pasar también que las fuerzas de adhesión sean menores que las de cohesión y entonces el menisco estará curvado hacia abajo, como el caso del mercurio y el vidrio de la figura 1.3c.

Podemos calcular la altura h que se desplaza el fluido igualando la componente vertical de la fuerza de tensión superficial (que actúa en la dirección θ) con el peso de la columna de fluido, como:

$$\sigma \pi \cos \beta = \gamma \frac{\pi D^2}{4} h$$

$$h = \frac{4\sigma \cos \beta}{\gamma D} \quad (1.4)$$

donde σ es la tensión superficial.

1.5 PRESIÓN DE VAPOR

Cuando un líquido se evapora, las moléculas escapan desde la superficie líquida. Si el espacio por encima del líquido se encuentra confinado, el equilibrio se logrará cuando el número de moléculas de vapor que se condensan es igual al número de moléculas que escapan de la superficie. La presión resultante de las moléculas de vapor se conoce como *presión de vapor* y es directamente proporcional a la temperatura. Cuando la presión por encima del líquido iguala a la presión de vapor de este, se produce la ebullición.

En flujos líquidos, pueden crearse condiciones que lleven la presión por debajo de la presión de vapor del líquido. Cuando ocurre esto se forman burbujas localmente, fenómeno llamado *cavitación*.

Estática de los fluidos

Unidad 2

Visión General

2.1 Presión en el seno de los fluidos .	2.3 Fuerzas sobre superficies
2.1.1 Presión en un punto	2.3.1 Planas
2.1.2 Variación de presión	2.3.2 Curvas
2.2 Manómetros	2.4 Cuerpos sumergidos
2.2.1 Manómetro de tubo U	2.4.1 Empuje de flotación
2.2.2 Micromanómetro	2.4.2 Estabilidad de flotación
2.2.3 Efecto de la fuerza superficial sobre un fluido confinado	2.5 Equilibrio relativo

La **estática de fluidos** es el estudio de fluidos en los que no hay movimiento relativo entre sus partículas. Si no hay movimiento relativo, no existen gradientes de velocidad du/dy , por lo cual los esfuerzos cortantes serán nulos. El único esfuerzo que existe es un esfuerzo normal, la presión, de modo que ésta tiene la mayor importancia en este estudio.

2.1 PRESIÓN EN EL SENO DE LOS FLUIDOS

2.1.1 Presión en un punto

La presión en un punto de un fluido es constante, es decir, *la presión es una función escalar y no depende de la dirección normal del área*. Actúa igualmente en todas las direcciones.

$$p_x = p_y = p_z = p \quad (2.1)$$

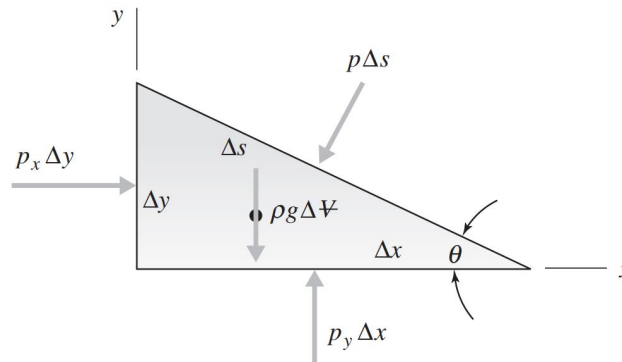


Figura 2.1: Presión en un punto en un fluido.

2.1.2 Variación de presión

Para determinar la variación de presión de fluidos se utiliza la ecuación 2.2 que representa el diferencial de presión en cualquier dirección.

$$dp = -\rho a_x dx - \rho a_y dy - \rho(a_z + g)dz \quad (2.2)$$

En la estática de fluidos se trabajan con fluidos en reposo, es decir, que no tienen aceleración además de la que experimentan con la aceleración de la gravedad ($a_x = a_y = a_z = 0$).

Entonces, para dichos fluidos se llega a la **ecuación fundamental de la hidrostática**, donde la presión varía en la dirección vertical:

$$\frac{dp}{dz} = -\gamma = -\rho g \quad (2.3)$$

También, tenemos que tener en cuenta que dp se incrementa cuando dz disminuye; esto es, la presión **aumenta** cuando nos movemos **hacia abajo** y disminuye cuando es hacia arriba.

Si se integra la ecuación 2.3 se llega a:

$$P_1 - P_2 = \gamma(z_2 - z_1) \quad (2.4)$$

Supongamos ahora que se tiene un fluido contenido en un vaso de precipitado como se ilustra en la figura 2.2.

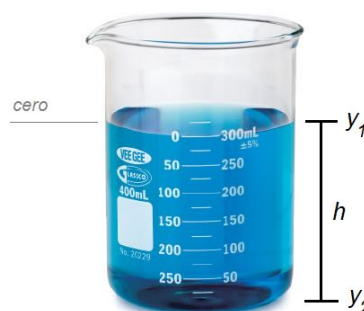
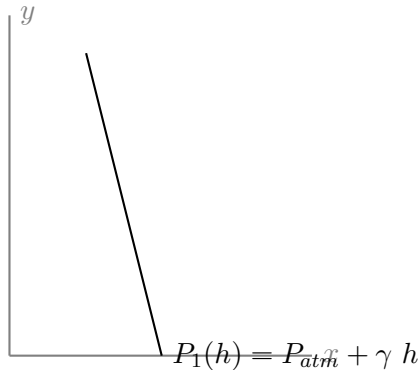


Figura 2.2: Presión en un fluido en reposo

Al estar en contacto con el aire, la presión en el punto 2 será la atmosférica P_{atm} , y la ecuación 2.4 quedará de la siguiente manera:



$$P_1 - P_{atm} = \gamma(z_2 - z_1) \quad (2.5)$$

A la diferencia $P_1 - P_{atm}$ se la denomina como **presión hidrostática** o manométrica.

Si se despeja la presión P_1 se llega a la expresión para el **Segundo Principio de Pascal**:

$$P_1 = P_{atm} + \gamma h \quad (2.6)$$

2.2 MANÓMETROS

Los manómetros son instrumentos que usan columnas de líquidos para medir presiones. Estudiaremos tres tipos, pero todos se basan en la ecuación fundamental de la hidrostática:

2.2.1 Manómetro de tubo U

Para medir presiones relativamente pequeñas, usamos un manómetro como se ve en la figura 2.3a. Si trazamos una línea horizontal imaginaria que pase por 1, la presión en ambos lados del manómetro será igual. Entonces

$$P_1 = P_{1'} \quad (2.7)$$

$$P_1 = P_2 + \gamma h = P_{atm} + \gamma h \quad (2.8)$$

$$(2.9)$$

Donde γ es el peso específico del fluido que se utilice

Cuando necesitemos medir presiones relativamente grandes usamos un manómetro como se ve en la figura 2.3b. Siguiendo la misma metodología que el caso anterior, pero ahora existen dos fluidos no miscibles dentro del tubo.

$$P_2 = P_{2'} \quad (2.10)$$

$$P_1 + \gamma_1 h = P_{atm} + \gamma_2 H \quad (2.11)$$

**Figura 2.3:** Manómetros de tubo en U

2.2.2 Micromanómetro

Lo usamos para medir cambios de presión muy pequeños. Seguimos con el mismo principio que usamos anteriormente.

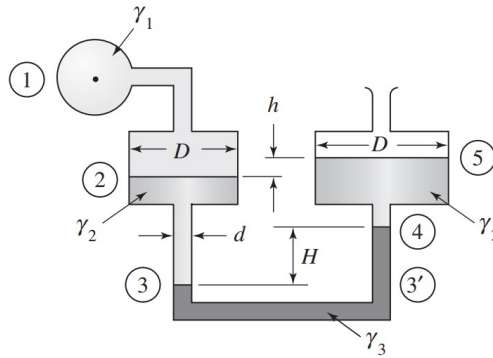
$$P_3 = P_{3'} \quad (2.12)$$

$$P_1 + \gamma_1(z_1 - z_2) + \gamma_2(z_2 - z_3) = P_5 + \gamma_2(z_5 - z_4) + \gamma_3(z_4 - z_{3'}) \quad (2.13)$$

Observando que $z_2 - z_3 + h = z_5 - z_4 + H$

$$P_1 = \gamma_1(z_2 - z_1) + \gamma_2(h - H) + \gamma_3 \quad (2.14)$$

$$P_1 = \gamma_1(z_2 - z_1) + \gamma_2 h + (\gamma_3 - \gamma_2)H \quad (2.15)$$

**Figura 2.4:** Micromanómetro

2.2.3 Efecto de la fuerza superficial sobre un fluido confinado

Si se ejerce una presión externa sobre una parte de la frontera de un fluido confinado, esta presión se transmite uniformemente a través de todo el fluido.

Este principio explica el funcionamiento de gatos hidráulicos, prensas, frenos, y diversos mecanismos que transmiten fuerzas a través de un fluido.

$$\frac{F_B}{F_C} = \frac{\Delta P A_B}{\Delta P A_C} = \frac{A_B}{A_C} \quad (2.16)$$

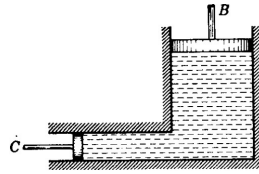


Figura 2.5: Gato hidráulico

2.3 FUERZAS SOBRE SUPERFICIES

2.3.1 Planas

Si sumergimos una placa plana, sobre ésta actuará una presión constante (sobre la superficie libre) y una presión causada por la gravedad que se incrementa uniformemente. Debido a que no puede

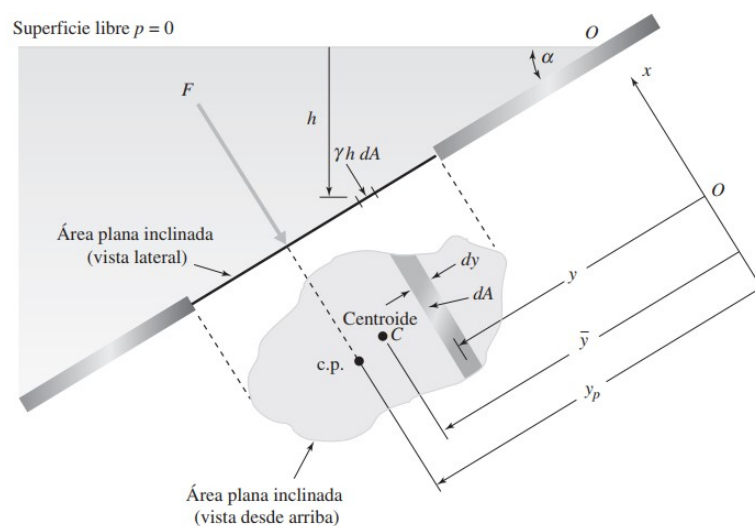


Figura 2.6: Fuerza sobre área plana

existir esfuerzo cortante, esta fuerza debe ser perpendicular a la superficie sumergida. Observando la figura 2.6, sobre el elemento dA actúa una presión constante. La magnitud de la fuerza sobre este elemento será $\gamma h dA$. Si integramos sobre el área completa de la placa

$$F = \int_A \gamma h dA = \int_A \gamma y \sin \theta dA = \gamma \sin \theta \int_A y dA$$

La integral que queda es el primer momento de *área* de la placa con respecto al eje x ; esto es equivalente a usar $A \bar{y}$, donde \bar{y} es la distancia al centroide de la superficie. Entonces la magnitud de la fuerza, teniendo en cuenta la presión en la superficie libre será:

$$F = (P_s + \bar{y} \sin \theta \gamma) A \quad (2.17)$$

Como la fuerza resultante no actúa en el centroide de la placa, para hallar la ubicación de esta igualamos la suma de los momentos de todas las fuerzas de presión que actúan sobre el área con el momento generado por la fuerza misma. Si la fuerza F actúa en el punto (x_p, y_p) :

$$y_p F = \int_A y (P_s \bar{y} \sin \theta \gamma) dA$$

Desarrollando llegamos a la siguiente ecuación:

$$y_p = \bar{y} + \frac{\bar{I}_x}{A\bar{y}} \quad (2.18)$$

Donde \bar{I}_x es el momento de inercia centroidal de la placa respecto de x .

De igual manera para hallar la coordenada x_p

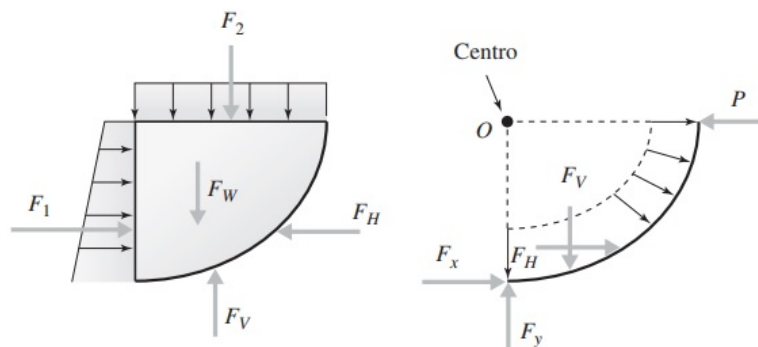
$$x_p F = \int_A y (P_s \bar{y} \sin \theta \gamma) dA$$

$$x_p = \bar{x} + \frac{\bar{I}_{xy}}{A\bar{y}} \quad (2.19)$$

Donde \bar{I}_{xy} es el producto de inercia centroidal y \bar{x} la distancia al eje y centroidal.

2.3.2 Curvas

En este tipo de casos, no se utiliza un método directo para llegar al resultado, sino que se realiza un diagrama de cuerpo libre en el cual mediante integración se van determinando las fuerzas actuantes y ellas nos permitirán plantear las ecuaciones para los resultados. Dicho DCL muestra las fuerzas



debidas: al agua sobre la curva, F_1 y F_2 resultantes ubicadas debido a la distribución de las mismas y F_w que es el agua del cuerpo inscripto en la figura. F_H y F_V son fuerzas que componen las reacciones y que mantienen el equilibrio en el sistema.

En este tipo de problemas la llave de la cuestión está en hallar correctamente donde se encuentra esa fuerza F_w , conociendo ello solo basta plantear sumatoria de momentos respecto al vínculo de grado 2 de la compuerta.

2.4 CUERPOS SUMERGIDOS

2.4.1 Empuje de flotación

El **Principio de Arquímedes** establece que la fuerza de flotación que aparece en un cuerpo sumergido es igual al peso del volumen de líquido desplazado.

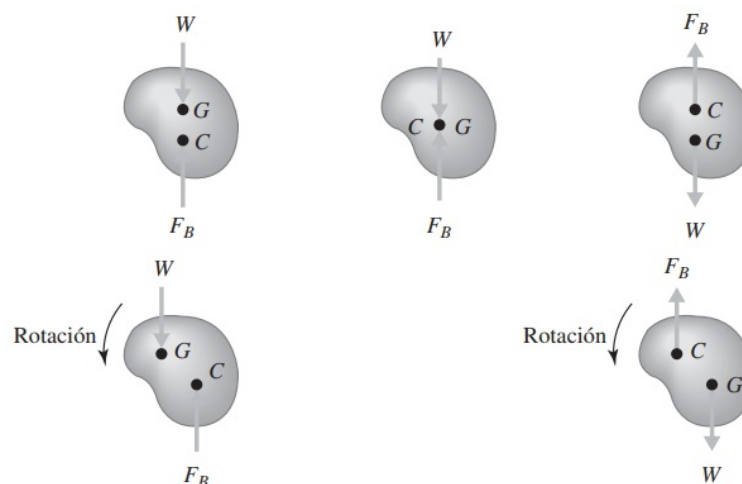
También conocida como fuerza de boyamiento, resultante ejercida sobre un cuerpo por un fluido estático que se encuentra sumergido o flotando, esta fuerza siempre actúa verticalmente.

$$F_B = \gamma V_{\text{líquido desplazado}} \quad (2.20)$$

2.4.2 Estabilidad de flotación

La **estabilidad vertical** la vemos cuando un objeto encuentra equilibrio entre el peso y la fuerza de boyamiento, cuando se lo quita del equilibrio (hundiéndolo/removiéndolo) aparecen fuerzas restauradoras que contribuyen a reponer el cuerpo nuevamente al equilibrio.

La **estabilidad rotacional** de un cuerpo sumergido.



Para esto precisamos conocer el concepto de centro de flotabilidad **C**, que no es mas que el punto por el cual pasa la resultante de la fuerza de boyamiento.

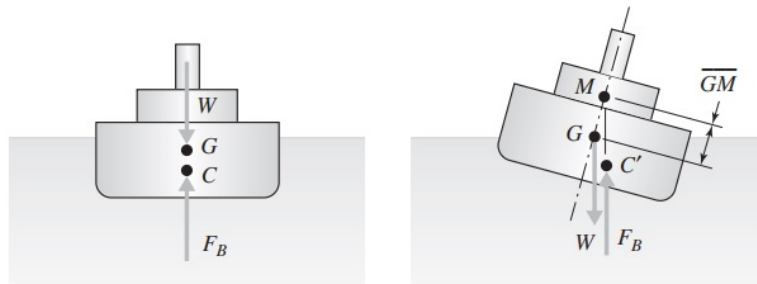
Un análisis rápido nos que nos dará criterio para estabilidad depende de las posiciones relativas (*cuál se encuentra arriba*):

- **G** arriba de **C** una pequeña rotación angular resulta en un momento que continuará aumentando la rotación, **No estable**
- **G** sobre **C** neutral
- **G** abajo de **C** una pequeña rotación angular resulta en un momento restaurador, **Estable**

Sin embargo un cuerpo puede ser estable aun si **G** está por encima de **C**, cuando el cuerpo gira el centroide **C** se mueve a **C'**, y si **C'** se traslada lo suficientemente lejos puede desarrollar un momento restaurador y el cuerpo es estable.

En este tipo de situaciones lo que hay que analizar es el valor de la **altura metacéntrica** \widehat{GM} , definida como la distancia de **G** al punto de intersección de la fuerza de flotación antes de la rotación con la fuerza de flotación después de la rotación:

- $\widehat{GM} > 0$ cuerpo estable.
- $\widehat{GM} < 0$ cuerpo inestable.



El valor de \widehat{GM} se puede calcular como

$$\widehat{GM} = \frac{I_o}{V_{desplazado}} - \widehat{CG}$$

El valor del momento restaurador:

$$C = \gamma \Delta\theta I_{yy}$$

2.5 EQUILIBRIO RELATIVO

Teoría del flujo unidimensional

Unidad 3

Visión General