## DNDAS SONORAS

Consideraremos ahora un sistema en equilibrio hidrestático. Suponiendo que no existen perdidas de energía, que no existe viscosidad y el fluido es desmagnetizado, se tiene

$$\vec{q} = 0$$
  $\nu = 0$   $\vec{f} = 0$ 

$$\vec{F}_{red} = 0$$
  $\vec{B} = 0$   $\vec{Q}^{(wi)} = 0$ 

De esta forma las ecuaciones de continuidad y de movimiento serán

$$\frac{\partial f}{\partial b} + \frac{\partial}{\partial c}(b\underline{c}) = 0$$

Ahora se consideraran pequeñas perturbaciones alrededor de un estado de equilibrio. Así, se tienen las contidades

$$\begin{cases} P = P_0 + \delta P \\ S = S_0 + \delta S \end{cases}$$

$$\begin{cases} P_0, S_0 : \text{ valores en el estado de equilibrio } (\vec{v}_0 = \vec{o}) \\ \vec{v} = \delta \vec{v} \end{cases}$$

$$\begin{cases} P = P_0 + \delta P \\ S = S_0 + \delta S \end{cases}$$

$$\begin{cases} P_0, S_0 : \text{ valores en el estado de equilibrio } (\vec{v}_0 = \vec{o}) \end{cases}$$

Introduciones la ecuación de estado politrópica (en lugar de la ecuación de conservación de la energía),

La ecuación de continuidad se convierte en

$$\frac{\partial}{\partial t} (\beta + \delta \beta) + \vec{\nabla} \cdot \left[ (\beta + \delta \beta) \delta \vec{\nabla} \right] = 0$$

$$\frac{\partial(\$P)}{\partial t} + \$ \cdot \vec{\nabla} \cdot \$\vec{\nabla} = 0 + O(\varepsilon^2) \quad \textcircled{1} \quad \longleftarrow \quad \frac{\partial \$}{\partial t} = 0$$

$$\vec{\nabla} \$ = 0$$

$$\vec{\nabla} \$ = 0$$

$$\text{equilibrio.}$$

La ecuación de Euler se convierte en

$$(P_0 + SP) \left[ \frac{2(S\vec{v})}{Dt} + (S\vec{v} \cdot \vec{\nabla}) S\vec{v} \right] = -\vec{\nabla}(P_0 + SP) + \vec{S}$$

En el estado de equilibrio, la ecuación de movimiento en el enfoque Lagrangiano es

$$P \frac{d\vec{v}_{0}}{dt} = - \vec{\nabla} R + \vec{f} = 0 \qquad \longrightarrow \qquad \vec{\nabla} R = \vec{f}$$

Utilizando este resultado, la ecuación de movimiento linealizada será

Debid- a que P es junción de P exclusivamente (Ec. de estado) se pude escribir

y con ello

$$\int_{\mathcal{S}} \frac{\partial (\delta \vec{v})}{\partial t} = -\left(\frac{\partial P}{\partial P}\right) \left| \vec{\nabla} \delta P \right|$$

$$\begin{cases} \frac{3}{3}(\S P) + P_0 \frac{3}{3}(\vec{\nabla} \cdot \S \vec{v}) = 0 \\ P_0 \vec{\nabla} \cdot \frac{3}{3}(\S \vec{v}) = -(\frac{3}{3}P) | \vec{\nabla} \cdot (\vec{\nabla} \cdot \S P) \end{cases}$$

Restando estas relaciones se obtiene la ecuación de onda

$$\frac{3f_r}{3_r(8b)} = c_r^2 \Delta_r(8b)$$

donde sa identifica la velocidad de propagación de las ondas sonoras

$$|c_s^s = \left(\frac{\partial b}{\partial b}\right)|^s$$

A partir de la ecuación politrópica se tiene

$$\frac{\partial b}{\partial b} = \frac{\partial b}{\partial} (Kb_{x})^{-} \lambda Kb_{x-1} = \lambda \frac{b}{Kb_{x}} = \lambda \frac{b}{b}$$

y con ello

$$c_5^2 = \sqrt[3]{\frac{P_o}{S_o}}$$

Para el phijo adiabatico,  $8 = \frac{5}{3} \rightarrow (c_5^{ab})^2 = \frac{5}{3} \frac{kT}{3}$ 

En cualquiera de los casos, el valor numérico de la rapidez del sonido se puede estimar como

Cs ~ 
$$\left(\frac{kT}{\mu m_H}\right)^{1/2} \sim 10 \left(\frac{T}{10^4 K}\right)^{1/2} \left[\frac{km}{5}\right]$$



y además considerando V=0, la ecuación de conservacion del momentum se reduce

$$\vec{\nabla} P = \vec{j}$$
  $(\nabla)$