



北航宇航学院

空气动力学(32学时)

主讲：覃粒子

陈 兵

qlz@buaa.edu.cn

沙河主楼D510, 13911744896

Markchien@buaa.edu.cn

沙河主楼D519, 13683012881

2024年 春季学期

第七讲 平面不可压势流 (I/2)

- 势函数和流函数方程
- 几种典型的平面定常势流
- 势流叠加原理
- 几种平面势流的叠加势流
- 儒科夫斯基升力定理

求解不可压理想流体无旋运动的规律

6.1 势函数和流函数方程

- 有旋流和无旋流
- 势函数及势函数方程
- 流函数及流函数方程

6.1 势函数和流函数方程

6.1.1 有旋流和无旋流

- ◆ 在速度分解定理中体现了旋转；

$$\vec{V} = \vec{V}_0 + E \cdot \delta\vec{r} + \vec{\omega} \times \delta\vec{r}$$

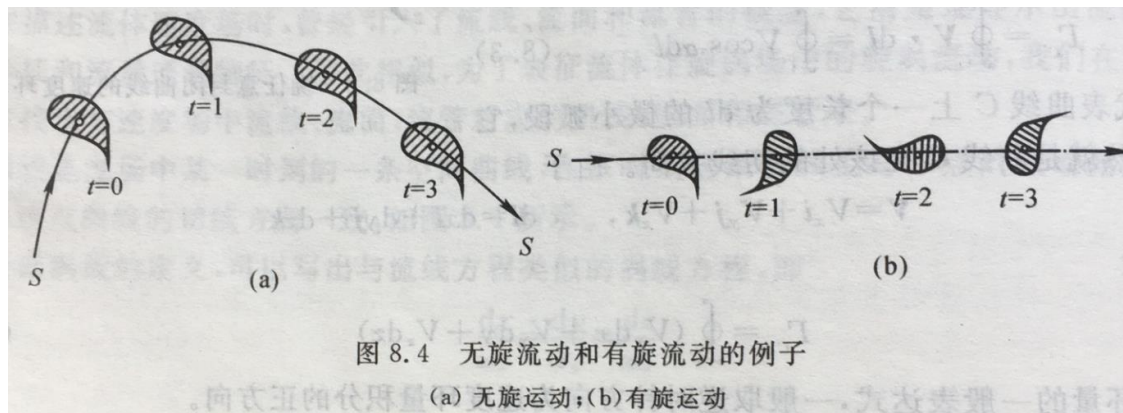
- ◆ 宏观：如旋风，集中涡；
- ◆ 微观：肉眼看不到，如湍流运动中的流体微团的运动，数学涡。

- ◆ 无旋运动是指流场中各点**旋度均为零**的流体运动。

- ◆ 引起旋涡的原因主要是**粘性**。

- ◆ 判断流体运动是否有旋

- 唯一标准是旋度是否为零。
- 必须看**流体微团**是不是在**自转**，而不是看它有没有绕中心作圆周运动，这就是**局部和整体性**的差别。



6.1 势函数和流函数方程

6.1.1 有旋流和无旋流

根据无旋流动条件:

$$\frac{\partial V_x}{\partial y} = \frac{\partial V_y}{\partial x}, \quad \frac{\partial V_y}{\partial z} = \frac{\partial V_z}{\partial y}, \quad \frac{\partial V_z}{\partial x} = \frac{\partial V_x}{\partial z}$$

有下面的定理: 无旋场 \Leftrightarrow 有势场

也就是说必存在标量函数 φ ,使得: $\vec{V} = \nabla \varphi$

称 φ 为速度势函数

$$V_x = \frac{\partial \varphi}{\partial x}, V_y = \frac{\partial \varphi}{\partial y}, V_z = \frac{\partial \varphi}{\partial z}$$

6.1 势函数和流函数方程

6.1.2 势函数及势函数方程

□ 无旋流与势函数

- 当流体运动的旋度为0即流体无旋时，存在势函数 φ ，其与速度的关系为

$$V_x = \varphi_x = \frac{\partial \varphi}{\partial x} \qquad V_y = \varphi_y = \frac{\partial \varphi}{\partial y} \qquad V_z = \varphi_z = \frac{\partial \varphi}{\partial z}$$

- 因此求解无旋流动时，可以先求势函数 φ ，然后得到三个速度分量。
- 但是，**如何来求势函数 φ 呢？**

有必要推导出速度势 φ 的控制方程 (Euler方程变形)!

思路：从Euler方程中法消去其他量，从而获得关于速度的控制方程。

6.1 势函数和流函数方程

6.1.2 势函数及势函数方程

▣ 葛罗米柯方程

Euler运动微分方程

$$\vec{R} - \frac{1}{\rho} \nabla p = \frac{\partial \vec{V}}{\partial t} + (\vec{V} \cdot \nabla) \vec{V}$$

又由于有矢量运算恒等式

$$(\vec{V} \cdot \nabla) \vec{V} = \nabla \left(\frac{V^2}{2} \right) - \vec{V} \times (\nabla \times \vec{V})$$

故可以得到运动微分方程的另一种形式(即**葛罗米柯方程**)

$$\vec{R} - \frac{1}{\rho} \nabla p = \frac{\partial \vec{V}}{\partial t} + \nabla \left(\frac{V^2}{2} \right) - \vec{V} \times (\nabla \times \vec{V})$$

流体运动=无旋运动 + 有旋运动

6.1 势函数和流函数方程



6.1.2 势函数及势函数方程

□ 势函数方程

- 在定常、无旋、理想（无粘） 气体（质量力忽略） 流动中，葛罗米柯方程化简

$$\cancel{\vec{R}} - \frac{1}{\rho} \nabla p = \cancel{\frac{\partial \vec{V}}{\partial t}} + \nabla \left(\frac{V^2}{2} \right) - \vec{V} \times (\cancel{\nabla \times \vec{V}})$$

↓

$$\rho \vec{V} \cdot \left[-\frac{1}{\rho} \nabla p = \nabla \left(\frac{V^2}{2} \right) \right]$$

↓

$$\rho (\vec{V} \cdot \nabla) \left(\frac{V^2}{2} \right) + (\vec{V} \cdot \nabla) p = 0$$

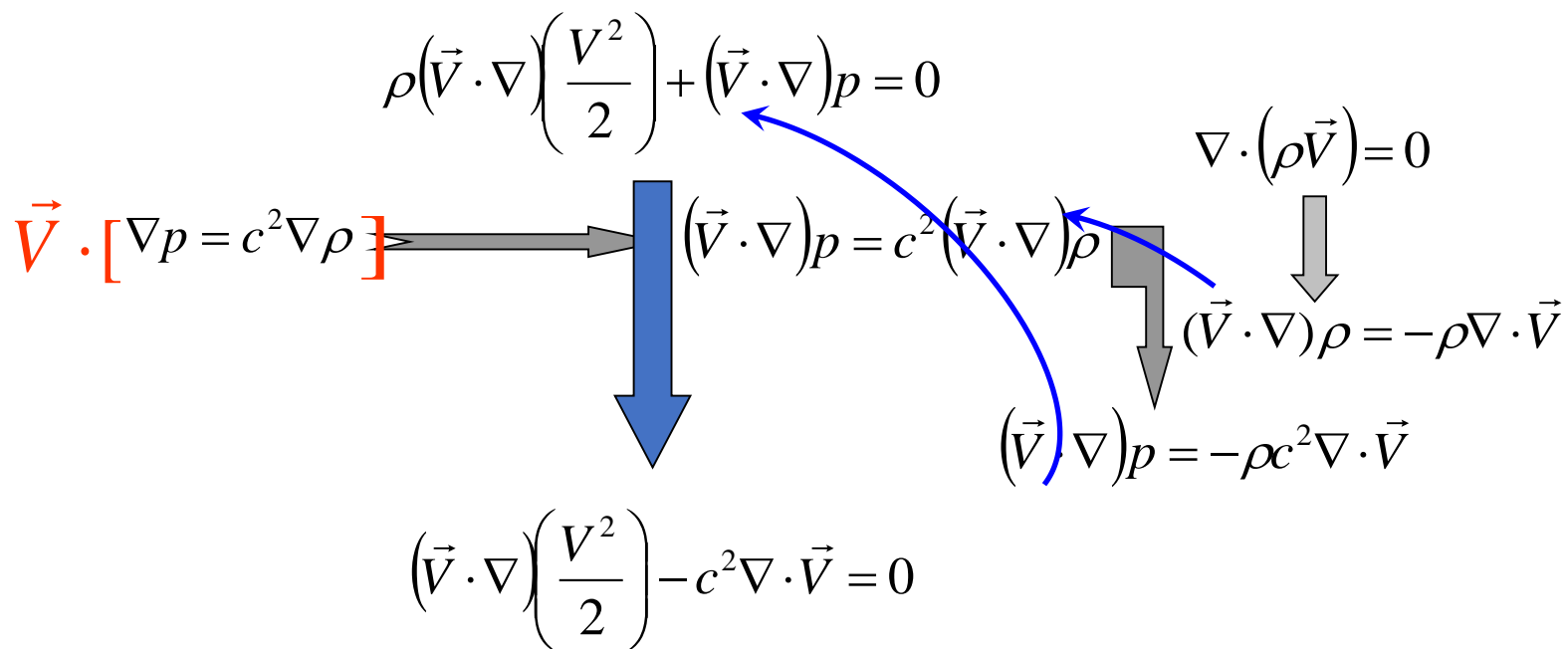
思路：从Euler方程中法消去其他量，从而获得关于速度的控制方程。

6.1 势函数和流函数方程

6.1.2 势函数及势函数方程

□ 势函数方程

■ 结合声速方程、连续方程，进一步变形，


$$\rho(\vec{V} \cdot \nabla) \left(\frac{V^2}{2} \right) + (\vec{V} \cdot \nabla)p = 0$$
$$\vec{V} \cdot [\nabla p = c^2 \nabla \rho] \Rightarrow (\vec{V} \cdot \nabla)p = c^2 (\vec{V} \cdot \nabla)\rho$$
$$\nabla \cdot (\rho \vec{V}) = 0 \Rightarrow (\vec{V} \cdot \nabla)\rho = -\rho \nabla \cdot \vec{V}$$
$$(\vec{V} \cdot \nabla)p = -\rho c^2 \nabla \cdot \vec{V}$$
$$(\vec{V} \cdot \nabla) \left(\frac{V^2}{2} \right) - c^2 \nabla \cdot \vec{V} = 0$$


6.1 势函数和流函数方程


6.1.2 势函数及势函数方程

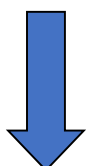
□ 势函数方程

■ 进一步作展开运算,

$$(\vec{V} \cdot \nabla) \left(\frac{V^2}{2} \right) - c^2 \nabla \cdot \vec{V} = 0$$


$$V_x \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{V^2}{2} \right) + V_y \frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{V^2}{2} \right) + V_z \frac{\partial}{\partial z} \left(\frac{V^2}{2} \right) - c^2 \left(\frac{\partial V_x}{\partial x} + \frac{\partial V_y}{\partial y} + \frac{\partial V_z}{\partial z} \right) = 0$$


$$V^2 = V_x^2 + V_y^2 + V_z^2$$


$$\begin{aligned} & (V_x^2 - c^2) \frac{\partial V_x}{\partial x} + (V_y^2 - c^2) \frac{\partial V_y}{\partial y} + (V_z^2 - c^2) \frac{\partial V_z}{\partial z} \\ & + V_x V_y \left(\frac{\partial V_x}{\partial y} + \frac{\partial V_y}{\partial x} \right) + V_y V_z \left(\frac{\partial V_y}{\partial z} + \frac{\partial V_z}{\partial y} \right) + V_z V_x \left(\frac{\partial V_z}{\partial x} + \frac{\partial V_x}{\partial z} \right) = 0 \end{aligned}$$

6.1 势函数和流函数方程

6.1.2 势函数及势函数方程

□ 势函数方程

■ 应用势函数 ϕ 与速度 V 之间的关系式,

$$\begin{aligned} & \phi_x (V_x^2 - c^2) \frac{\partial V_x}{\partial x} + \phi_y (V_y^2 - c^2) \frac{\partial V_y}{\partial y} + (V_z^2 - c^2) \frac{\partial V_z}{\partial z} \\ & + V_x V_y \left(\frac{\partial V_x}{\partial y} + \frac{\partial V_y}{\partial x} \right) + V_y V_z \left(\frac{\partial V_y}{\partial z} + \frac{\partial V_z}{\partial y} \right) + V_z V_x \left(\frac{\partial V_z}{\partial x} + \frac{\partial V_x}{\partial z} \right) = 0 \end{aligned}$$



$$\left(1 - \frac{\phi_x^2}{c^2}\right) \phi_{xx} + \left(1 - \frac{\phi_y^2}{c^2}\right) \phi_{yy} + \left(1 - \frac{\phi_z^2}{c^2}\right) \phi_{zz} - \frac{2}{c^2} (\phi_x \phi_y \phi_{xy} + \phi_y \phi_z \phi_{yz} + \phi_z \phi_x \phi_{zx}) = 0$$

此即为势函数方程。在二维流动情形下，简化为

$$\left(1 - \frac{\phi_x^2}{c^2}\right) \phi_{xx} + \left(1 - \frac{\phi_y^2}{c^2}\right) \phi_{yy} - \frac{2}{c^2} \phi_x \phi_y \phi_{xy} = 0$$

6.1 势函数和流函数方程

6.1.3 流函数及流函数方程

□ 流函数定义

■ 流函数定义

在二维定常流中，连续方程为

$$\frac{\partial(\rho V_x)}{\partial x} + \frac{\partial(\rho V_y)}{\partial y} = 0$$

两边同除以滞止^{*}密度，则连续方程可以化为

$$\frac{\partial N}{\partial x} = \frac{\partial M}{\partial y}$$

其中

$$M = -\frac{\rho}{\rho^*} V_y$$

$$N = \frac{\rho}{\rho^*} V_x$$

6.1 势函数和流函数方程

6.1.3 流函数及流函数方程

□ 流函数定义

■ 流函数定义

$$M = -\frac{\rho}{\rho^*} V_y \quad N = \frac{\rho}{\rho^*} V_x$$

由数学中曲线积分的性质，如果在规定的区域内，函数 M 和 N 及其导数 $\partial M/\partial y$ 和 $\partial N/\partial x$ 都连续，则在该区域内存在点函数 $\psi(x,y)$ ，使得 $d\psi=Mdx+Ndy$ 成立的充要条件是

$$\frac{\partial N}{\partial x} = \frac{\partial M}{\partial y}$$

称 $\psi(x,y)$ 为流函数，它与势函数的量纲相同。即

$$\psi(x, y) = \int \frac{1}{\rho^*} (-\rho V_y dx + \rho V_x dy)$$

6.1 势函数和流函数方程



6.1.3 流函数及流函数方程

□ 流函数的性质

1、已知流函数，即可求出速度分布；

$$\psi(x, y) = \int \frac{1}{\rho^*} (-\rho V_y dx + \rho V_x dy)$$

$$\frac{\partial \psi}{\partial x} = -\cancel{\frac{\rho}{\rho^*}} V_y, \quad \frac{\partial \psi}{\partial y} = \cancel{\frac{\rho}{\rho^*}} V_x \longrightarrow \text{不可压}$$

2、等流函数线，即为流线；

$$\psi = C \Rightarrow d\psi = \frac{\partial \psi}{\partial x} dx + \frac{\partial \psi}{\partial y} dy = 0 \Rightarrow \frac{dx}{dy} = -\frac{\partial \psi / \partial y}{\partial \psi / \partial x} = \frac{V_x}{V_y}$$

3、等流函数线与等势函数线正交：二维定常无旋流场；

$$\varphi = C' \Rightarrow d\varphi = \frac{\partial \varphi}{\partial x} dx + \frac{\partial \varphi}{\partial y} dy = 0 \Rightarrow \frac{dx}{dy} = -\frac{\partial \varphi / \partial y}{\partial \varphi / \partial x} = -\frac{V_y}{V_x}$$



6.1.3 流函数及流函数方程

□ 流函数定义

■ 流函数的4点说明:

- ✓ 一切平面流动（有旋与否、有粘与否），都有可能存在流函数 ψ ；而只有无旋流才有势函数 φ 。故对于平面流，流函数具有更普遍的意义。
- ✓ 对于可压流动，只有二维、定常流动，才有流函数，三维或者非定常流不存在 ψ 。
- ✓ 对于不可压流动，只要流动为二维的，就一定存在流函数（不要求定常）。
- ✓ 对于非定常不可压流动，流函数是时间的函数，同一流场在不同瞬时的流函数是不一样的。

$$\frac{\partial(\rho V_x)}{\partial x} + \frac{\partial(\rho V_y)}{\partial y} = 0 \longrightarrow \psi(x, y) = \int \frac{1}{\rho^*} (-\rho V_y dx + \rho V_x dy)$$

6.1 势函数和流函数方程

6.1.3 流函数及流函数方程

□ 流函数方程

- 从葛罗米柯方程出发，应用定常、无旋、理想（无粘）气体等条件，可以推导流函数方程

$$\left[1 - \frac{\psi_y^2}{c^2} \left(\frac{\rho^*}{\rho}\right)^2\right] \psi_{xx} + \left[1 - \frac{\psi_x^2}{c^2} \left(\frac{\rho^*}{\rho}\right)^2\right] \psi_{yy} + 2 \left(\frac{\rho^*}{\rho}\right)^2 \frac{\psi_x \psi_y}{c^2} \psi_{xy} = 0$$

■ 关于流函数的两点说明：

- ✓ 对于二维有旋流动，也存在流函数方程，形式较上面方程要复杂。由于此时不存在势函数，故常用流函数求解。
- ✓ 对于二维无旋流， ψ 和 ϕ 都存在，但 ψ 方程复杂，故此类流场常采用势函数求解。

6.1 势函数和流函数方程

6.1.3 流函数及流函数方程

□ 平面不可压势流势函数、流函数方程

■ 势函数方程 ($c \rightarrow \infty$)

$$\left(1 - \frac{\varphi_x^2}{c^2}\right)\varphi_{xx} + \left(1 - \frac{\varphi_y^2}{c^2}\right)\varphi_{yy} - \frac{2}{c^2}\varphi_x\varphi_y\varphi_{xy} = 0 \Rightarrow \varphi_{xx} + \varphi_{yy} = 0$$

■ 流函数方程 ($c \rightarrow \infty$)

$$\left[1 - \frac{\psi_y^2}{c^2}\left(\frac{\rho^*}{\rho}\right)^2\right]\psi_{xx} + \left[1 - \frac{\psi_x^2}{c^2}\left(\frac{\rho^*}{\rho}\right)^2\right]\psi_{yy} + 2\left(\frac{\rho^*}{\rho}\right)^2\frac{\psi_x\psi_y}{c^2}\psi_{xy} = 0 \Rightarrow \psi_{xx} + \psi_{yy} = 0$$

- 它们都是拉普拉斯方程，是只与速度有关的线性方程，给定适当边界条件方程是容易求解的。
数学上满足拉氏方程的函数称为调和函数。

6.2 几种典型的平面定常势流

- 均匀直线流动
- 点源和点汇
- 点涡（有旋涡）

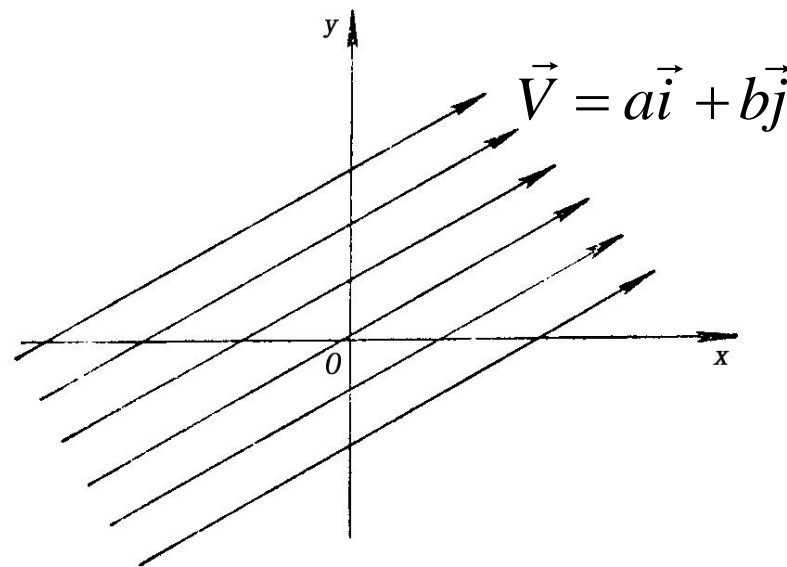
6.2 几种典型的平面定常势流

6.2.1 均匀直线流动

▣ **均匀直线流**是一种速度不变的最简单的平行流动。其流速为

$$V_x = a \qquad V_y = b$$

这里 a 和 b 为常数。很显然，流动为无旋（旋度为0），且满足连续方程，所以该流场同时具有**势函数 φ** 和**流函数 ψ** 。



6.2 几种典型的平面定常势流

6.2.1 均匀直线流动

▣ 势函数

$$d\varphi = \frac{\partial \varphi}{\partial x} dx + \frac{\partial \varphi}{\partial y} dy = V_x dx + V_y dy = a dx + b dy$$

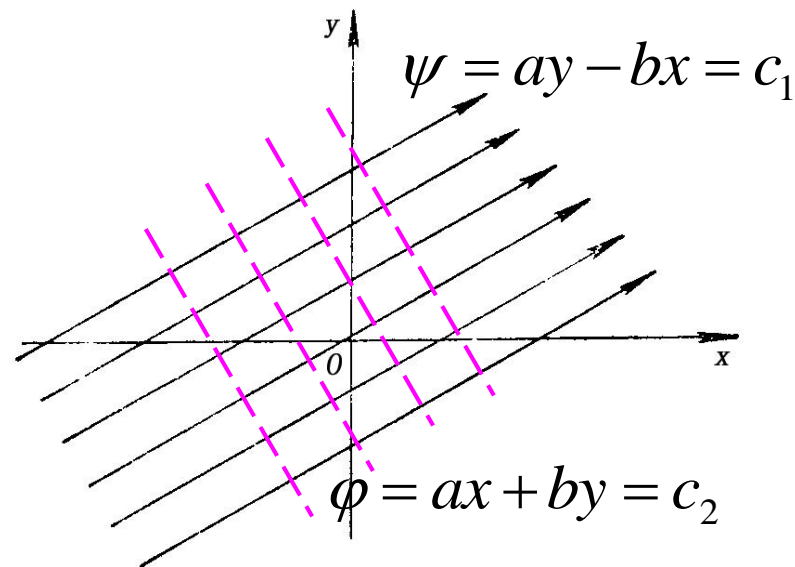
$$\Rightarrow \varphi(x, y) = ax + by + C_1$$

▣ 流函数

$$\begin{aligned} d\psi &= \frac{\partial \psi}{\partial x} dx + \frac{\partial \psi}{\partial y} dy = -V_y dx + V_x dy \\ &= -b dx + a dy \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \psi(x, y) = -bx + ay + C_2$$

如果取 $(0, 0)$ 点的
 $\varphi = \psi = 0$, 则 $C_1 = C_2 = 0$ 。



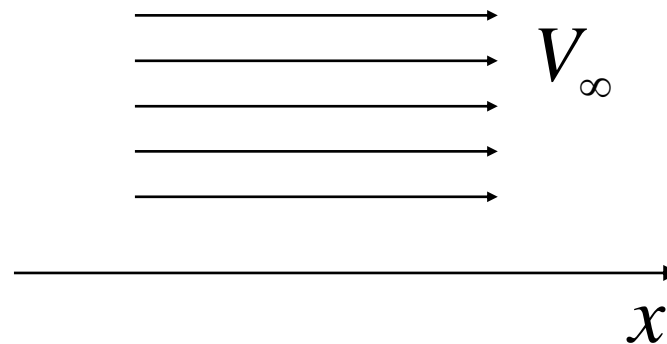
6.2 几种典型的平面定常势流

6.2.1 均匀直线流动

- 验证计算表明， φ 和 ψ 均满足拉普拉斯方程。
- 常用的是这样的直匀流，它与 x 轴平行，从左面远方流来，流速为 V_∞ 。
- 此时**势函数**和**流函数**分别为

$$\varphi = V_\infty x$$

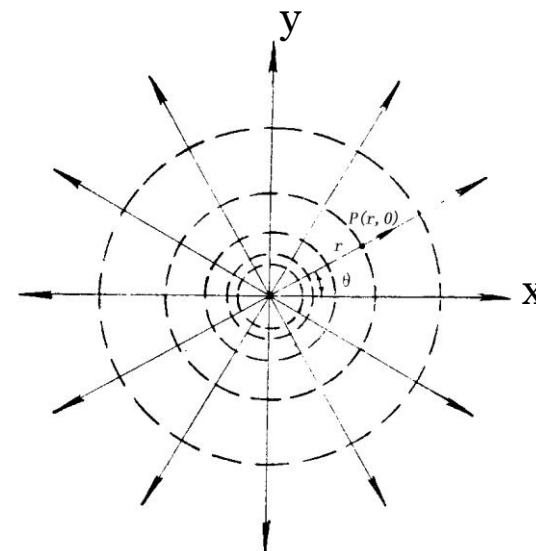
$$\psi = V_\infty y$$



6.2 几种典型的平面定常势流

6.2.2 点源和点汇

- ▣ **点源**定义：设在无限大平面上，流体以一恒定的体积流量 Q (>0)，源源不断地从一个点沿径向向四周均匀地流出，这种流动称为点源，这个点称为源点。 Q 称为点源强度。
- ▣ **点汇**定义：在上述定义中，如果体积流量 $Q<0$ ，则意味着流体沿着径向均匀地从四周流入一点，这种流动称为点汇，这个点称为汇点。



位于原点的点源

6.2 几种典型的平面定常势流

6.2.2 点源和点汇

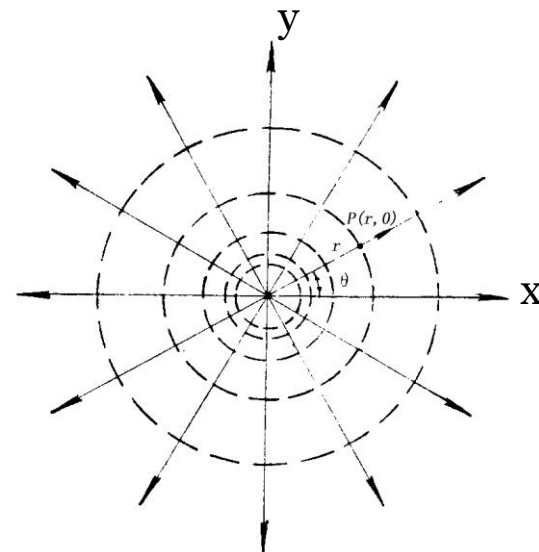
- 如果把源点（或汇点）放在坐标原点上，研究底面为半径 r 的圆、单位高度的圆柱流体作为研究对象，则这流动便只有 V_r ，而没有 V_θ 。

- 设半径为 r 处的流速是 V_r ，那么这个源的总流量是

$$Q = 2\pi r V_r$$

- 由于流量是常数，故流速 V_r 与半径成反比

$$V_r = \frac{Q}{2\pi r}$$



位于原点的点源

6.2 几种典型的平面定常势流

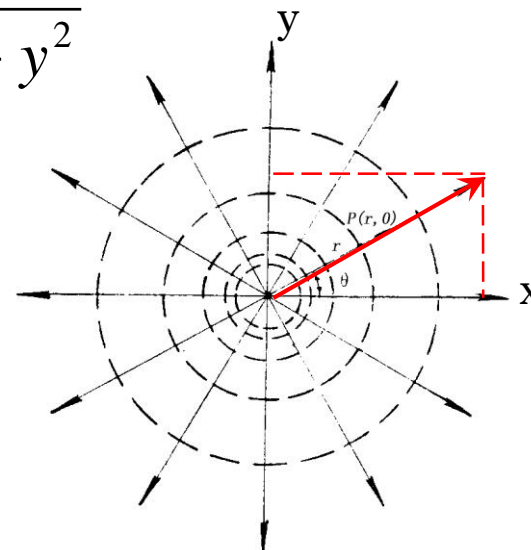
6.2.2 点源和点汇

□ x 、 y 向的速度可分别写为

$$V_x = V_r \cos \theta = \frac{Q}{2\pi r} \frac{x}{r} = \frac{Q}{2\pi} \frac{x}{x^2 + y^2}$$

$$V_y = V_r \sin \theta = \frac{Q}{2\pi r} \frac{y}{r} = \frac{Q}{2\pi} \frac{y}{x^2 + y^2}$$

- 根据点源（汇）的速度分布，很容易求出它的势函数和流函数。



位于原点的点源

6.2 几种典型的平面定常势流

6.2.2 点源和点汇

▣ 点源（汇）的势函数

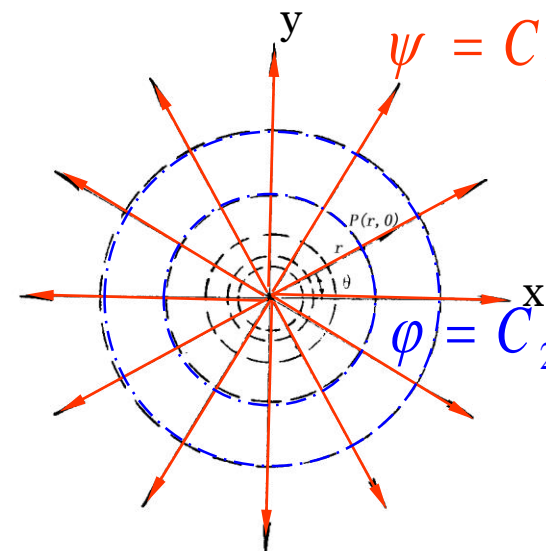
$$d\varphi = V_x dx + V_y dy = \frac{Q(xdx + ydy)}{2\pi(x^2 + y^2)} = \frac{Q}{4\pi} \frac{d(x^2 + y^2)}{x^2 + y^2}$$

$$\Rightarrow \varphi = \frac{Q}{4\pi} \ln(x^2 + y^2) = \frac{Q}{2\pi} \ln r$$

❖ 点源（汇）的流函数

$$\begin{aligned} d\psi &= -V_y dx + V_x dy = \frac{Q(xdy - ydx)}{2\pi(x^2 + y^2)} \\ &= \frac{Q}{2\pi} \frac{d(y/x)}{1 + (y/x)^2} \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \psi = \frac{Q}{2\pi} \operatorname{arctan} \frac{y}{x} = \frac{Q}{2\pi} \theta$$



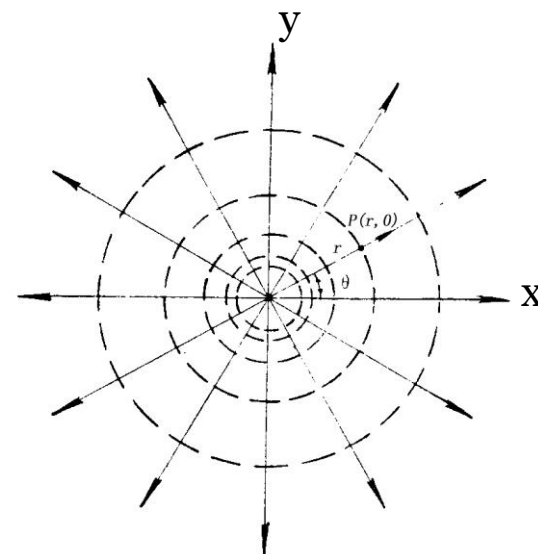
位于原点的点源

6.2 几种典型的平面定常势流

6.2.2 点源和点汇

$$\varphi = \frac{Q}{4\pi} \ln(x^2 + y^2) = \frac{Q}{2\pi} \ln r$$
$$\psi = \frac{Q}{2\pi} \operatorname{arctan} \frac{y}{x} = \frac{Q}{2\pi} \theta$$

- ❖ 当 $r \rightarrow 0$ 时, $V_r \rightarrow \infty$, $\varphi \rightarrow \infty$, 故源点 (汇点) 是奇点, 即径向速度和速度势只在源 (汇) 点以外的点有意义。
- ❖ 验证计算表明, φ 和 ψ 均满足拉普拉斯方程。



位于原点的点源

6.2 几种典型的平面定常势流

6.2.2 点源和点汇

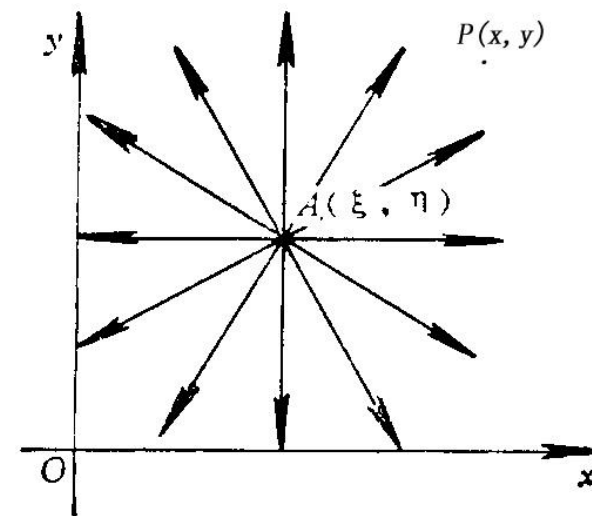
如果源的位置不在坐标原点，而在 $A(\xi, \eta)$ 处，则

$$\phi = \frac{Q}{2\pi} \ln \sqrt{(x - \xi)^2 + (y - \eta)^2}$$

$$\psi = \frac{Q}{2\pi} \operatorname{arctg} \frac{y - \eta}{x - \xi}$$

相应的速度分量为：

$$\left. \begin{aligned} V_x &= \frac{\partial \phi}{\partial x} = \frac{Q}{2\pi} \frac{(x - \xi)}{(x - \xi)^2 + (y - \eta)^2} \\ V_y &= \frac{\partial \phi}{\partial y} = \frac{Q}{2\pi} \frac{(y - \eta)}{(x - \xi)^2 + (y - \eta)^2} \end{aligned} \right\}$$



除奇点处速度无定义之外，流场其他区域都是是无旋的。

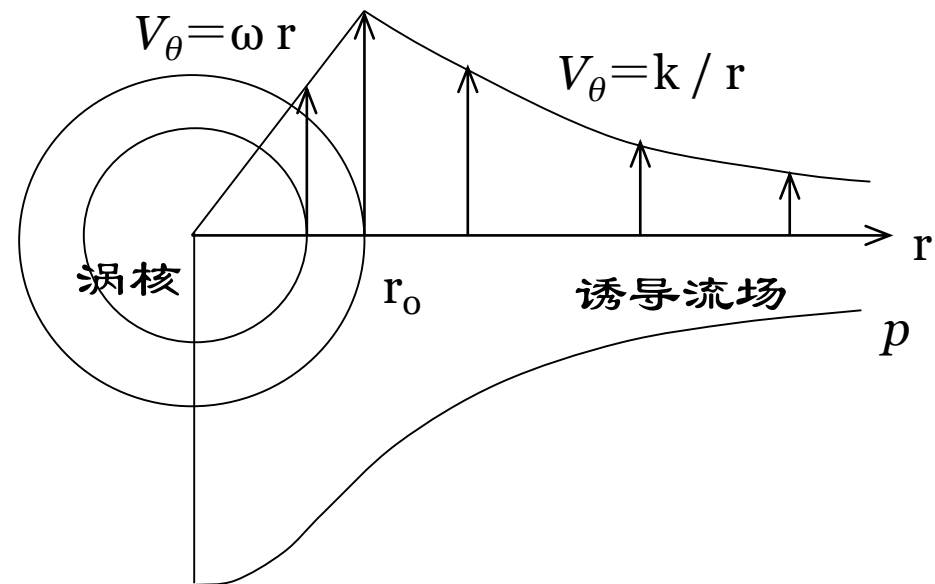
6.2 几种典型的平面定常势流

6.2.3 点涡（有旋涡）

- 实际旋涡包含有旋的**涡核**和**涡核外**的被诱导的**无旋流场**。



实际旋涡的涡核内为有旋流



6.2 几种典型的平面定常势流

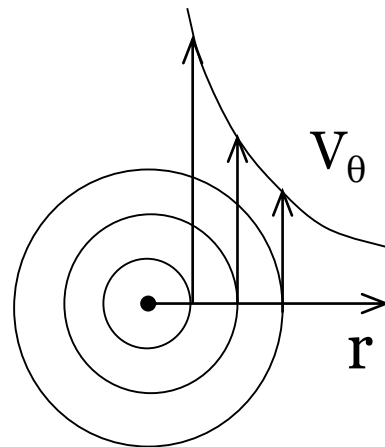
6.2.3 点涡（有旋涡）

- 点涡可以看成实际旋涡的**涡核直径趋于零时**的一种极限情况，除涡所在一点外，整个平面流场是无旋的，流体被点涡诱导绕点涡作圆周运动，流线是一些同心圆，流速只有周向速度 V_θ ，而没有径向速度 V_r 。绕点涡的环量 Γ 是个确定的常数，例如绕半径为 r 的圆环作**环量**计算，有：

$$\Gamma = V_\theta (2\pi r)$$

- 式中的 Γ 是个常数称为点涡的**强度**，反时针方向为正。从而周向速度与离开中心点的距离 r 成反比

$$V_\theta = \frac{\Gamma}{2\pi r}$$



6.2 几种典型的平面定常势流

6.2.3 点涡 (有旋涡)

由几何条件可立刻写出速度分量：

$$V_x = -V_\theta \sin \theta = -\frac{\Gamma}{2\pi r} \frac{y}{r} = -\frac{\Gamma}{2\pi} \frac{y}{x^2 + y^2}$$

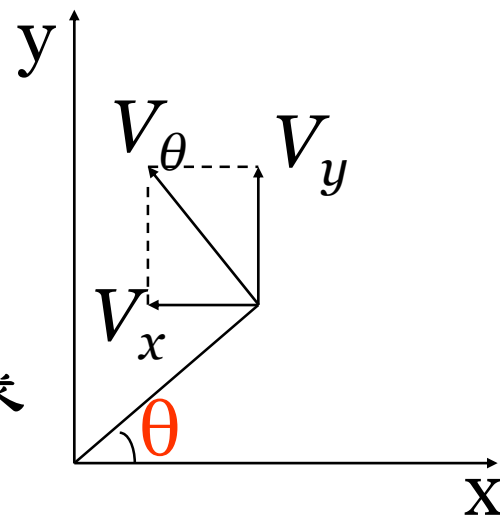
$$V_y = V_\theta \cos \theta = \frac{\Gamma}{2\pi r} \frac{x}{r} = \frac{\Gamma}{2\pi} \frac{x}{x^2 + y^2}$$

势函数可由上式代入 $\partial \varphi / \partial x = V_x$ 等后积分求出，但方便的还是利用极坐标关系：

$$\frac{\partial \varphi}{r \partial \theta} = V_\theta = \frac{\Gamma}{2\pi r}$$

积分后得：

$$\varphi = \frac{\Gamma}{2\pi} \theta = \frac{\Gamma}{2\pi} \operatorname{arctg} \frac{y}{x}$$



显然等势线 $\varphi = C$ 是一系列射线

6.2 几种典型的平面定常势流

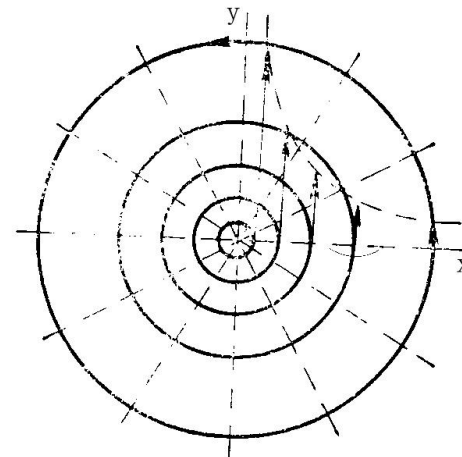
6.2.3 点涡 (有旋涡)

求流函数可由极坐标下流函数与势函数的**柯西-黎曼**关系

$$\frac{\partial \psi}{\partial r} = -\frac{\partial \phi}{r \partial \theta} = -V_{\theta} = -\frac{\Gamma}{2\pi r}$$

积分得：

$$\psi = -\frac{\Gamma}{2\pi} \ln r = -\frac{\Gamma}{4\pi} \ln(x^2 + y^2)$$



显然流线 $\psi = C$ 是一系列同心圆，可见点涡与点源的势函数与流函数只是对调了一下（上述负号只是代表涡转向）。

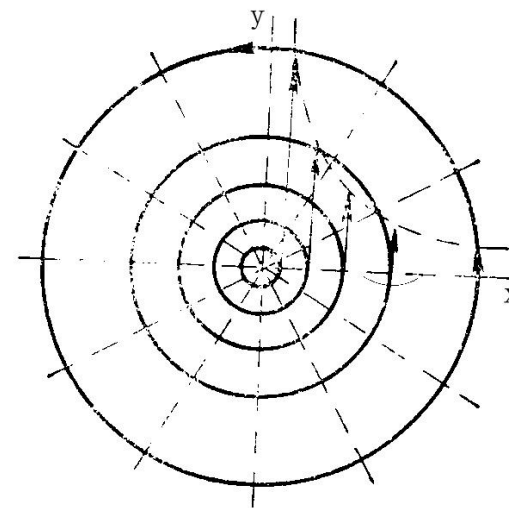
6.2 几种典型的平面定常势流

6.2.3 点涡 (有旋涡)

如果点涡的位置不在原点, 而在 (ξ, η) , 则点涡的位函数和流函数的式子分别是:

$$\phi = \frac{\Gamma}{2\pi} \operatorname{arctg} \frac{y - \eta}{x - \xi}$$

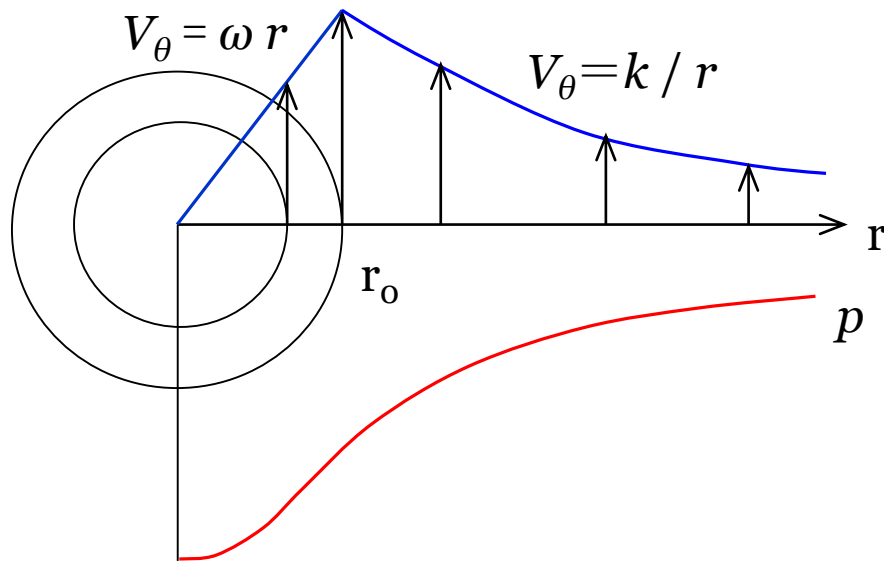
$$\psi = -\frac{\Gamma}{2\pi} \ln \sqrt{(x - \xi)^2 + (y - \eta)^2}$$



6.2 几种典型的平面定常势流

6.2.3 点涡（有旋涡）

- 点涡是实际旋涡的一种数学近似。
- 点涡的速度在半径 $r \rightarrow 0$ 时将使 $V_\theta \rightarrow \infty$ 、势必使压强 $p \rightarrow -\infty$ ，这是不现实的，这时粘性必然要起作用，因此实际的旋涡存在一个涡核，核内流体 V_θ 与半径成正比为有旋流，核外为无旋流。
- 实际涡核尺寸与粘性和涡强弱有关，一般不大，
- 故数学上抽象为一个点，形成点涡模型。

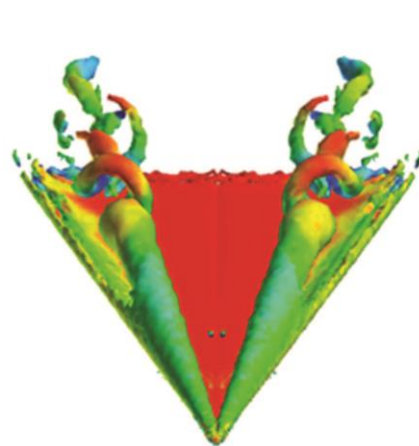


6.2 几种典型的平面定常势流

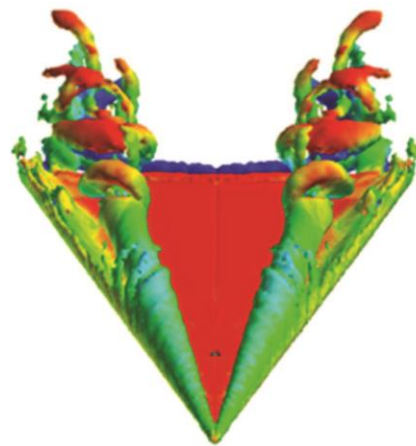


6.2.3 点涡 (有旋涡)

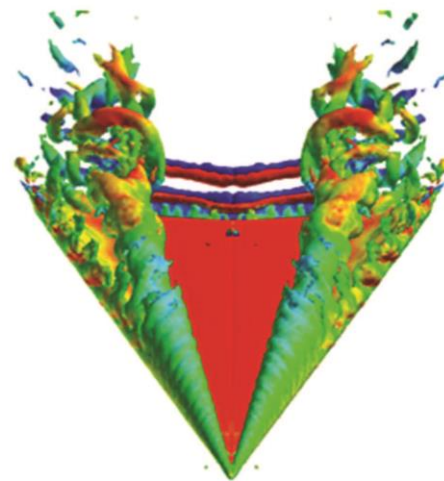
❖ 三角翼与涡升力简介



a)



b)



c)



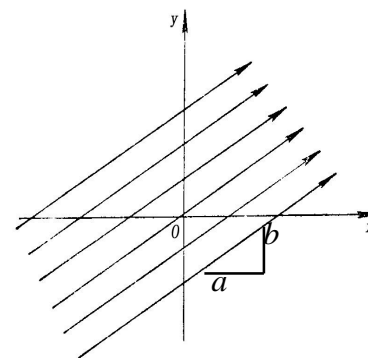
d)

6.2 几种典型的平面定常势流

6.2.3 点涡 (有旋涡)

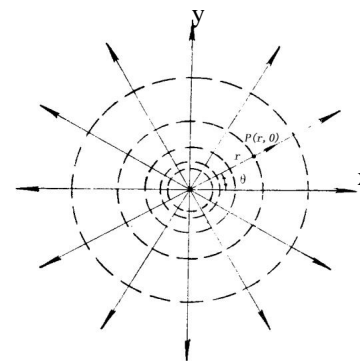
直匀流:

$$\begin{aligned}\varphi &= ax + by \\ \psi &= ay - bx\end{aligned}$$



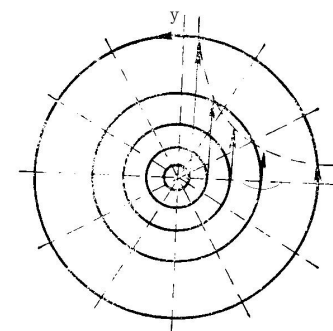
点源(汇):

$$\begin{aligned}\varphi &= \frac{Q}{2\pi} \ln r \\ \psi &= \frac{Q}{2\pi} \theta\end{aligned}$$



点涡:

$$\begin{aligned}\varphi &= \frac{\Gamma}{2\pi} \theta \\ \psi &= -\frac{\Gamma}{2\pi} \ln r\end{aligned}$$



6.3 势流叠加原理

- 势流叠加原理

6.3 势流叠加原理

6.3.1 势流叠加原理

□ 以两个势流叠加为例

$$\left. \begin{aligned} \nabla^2 \varphi_1 = 0 &\Rightarrow \frac{\partial^2 \varphi_1}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \varphi_1}{\partial y^2} = 0 \\ \nabla^2 \varphi_2 = 0 &\Rightarrow \frac{\partial^2 \varphi_2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \varphi_2}{\partial y^2} = 0 \end{aligned} \right\} \Rightarrow \frac{\partial^2 (\varphi_1 + \varphi_2)}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 (\varphi_1 + \varphi_2)}{\partial y^2} = 0$$
$$\Rightarrow \nabla^2 \varphi = \nabla^2 (\varphi_1 + \varphi_2) = 0$$

□ 流函数的叠加类似。又由于速度分量与势函数之间的关系是线性的，故速度分量也可以叠加得到

$$V_x = \frac{\partial \varphi}{\partial x} = \frac{\partial (\varphi_1 + \varphi_2)}{\partial x} = \frac{\partial \varphi_1}{\partial x} + \frac{\partial \varphi_2}{\partial x} = V_{x1} + V_{x2}$$
$$V_y = \frac{\partial \varphi}{\partial y} = \frac{\partial (\varphi_1 + \varphi_2)}{\partial y} = \frac{\partial \varphi_1}{\partial y} + \frac{\partial \varphi_2}{\partial y} = V_{y1} + V_{y2}$$

6.3 势流叠加原理

6.3.1 势流叠加原理

- 平面不可压势流的势函数和流函数方程均为拉普拉斯方程，即为

$$\nabla^2 \varphi = 0 \quad \nabla^2 \psi = 0$$

- 拉普拉斯方程可用算子 ∇^2 表为 $\nabla^2 f = 0$ 。它是个线性方程，可以用叠加原理求复合的解。
- 所谓**叠加原理**是说如果有 f_1, f_2, \dots, f_n ，分别满足拉普拉斯方程 $\nabla^2 f_i = 0$ ，则这些函数的线性组合 $f = a_1 f_1 + a_2 f_2 + \dots + a_n f_n$ ，也必满足拉普拉斯方程 $\nabla^2 f = 0$ 。

6.3 势流叠加原理

6.3.1 势流叠加原理

□ 也就是说，将多个势流叠加起来，形成的新流动仍然是有势流。该复合流动的

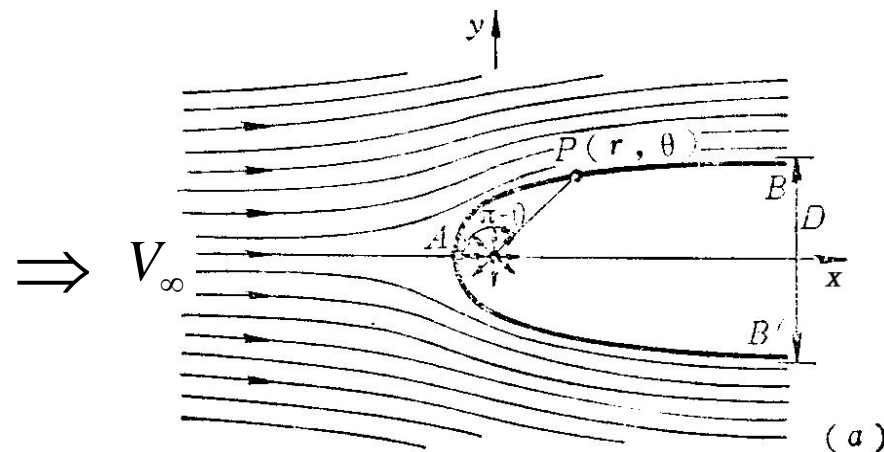
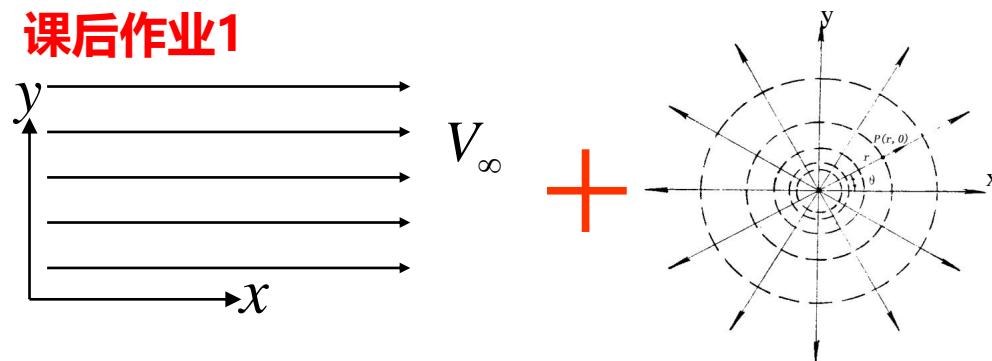
- 势函数 $\varphi = \sum \varphi_i$
- 流函数 $\psi = \sum \psi_i$
- 速度 $V = \sum V_i$

□ 叠加原理的用途：

■ 就可利用一些简单势流解来求解复杂势流。

- ✓ 均匀直线流 + 点源
- ✓ 点源/汇 + 点涡
- ✓ 点源 + 点汇
- ✓

课后作业1



求复合流动的流函数、势函数和速度。

P249页： 8.2、 8.3、 8.4、 8.5

P260页： 9.1、 9.3、 9.4、 9.5、 9.7



北京航空航天大学



北京航空航天大学
BEIHANG UNIVERSITY

To be continued ...

