

Cinematrice appross. lagrangiano e Euleriano

Aff. Lagrangiano: descriz. inventata nel moto della singola partecelle: $x(\xi, t)$
↳ costante

Aff. Euleriano: si focalizzano su un specifico punto dello spazio in cui ad esempio ritrova l'orientabile

Descrizione lagrangiana

Fissiamo una partecelle $\xi \in C_0$ $k(\xi, t)$: posiz.
della partecelle a t

$$C_t = \{ x \mid x = k(\xi, t) \quad \xi \in C_0 \}$$

Vel. Lagrangiana: velocità delle singole partecelle

$$v_L \doteq \frac{\partial k(\xi, t)}{\partial t} \quad \text{con } \xi \text{ fissi}$$

$$\omega_L = \frac{\partial^2 x(\xi, t)}{\partial t^2}$$

"campo Lagrangiano": campo vettoriale da aff. esplic. di ξ
 $\xi = (\xi_1, \xi_2, \xi_3)$

E.S. ~~andamento iniziale del campo vettoriale~~

$$x_1 = \frac{\xi_2}{1+2t}$$

$$x_2 = \xi_2 + 3\xi_3 t^2$$

$$x_3 = \xi_1 t + \xi_2$$

$$\nabla_L \Rightarrow \nabla_{L,1} = \frac{\partial x_1}{\partial t} = -\frac{\xi_2}{(1+2t)^2}$$

$$\nabla_{L,2} = \frac{\partial x_2}{\partial t} = 6\xi_3 t$$

$$\nabla_{L,3} = \xi_1$$

Approccio Euleriano

Si riporta adesso in punto x nello spazio

utilizzando l'inverso delle mappe $x = k(\xi, t)$

$\xi = k^{-1}(x, t)$ sono trovati la posizione in C_0 delle particelle che si trova in x al tempo t .

Si considera la velocità del corpo ormai in un punto x al tempo t : $v(x, t)$ coincide con la velocità delle particelle che in quell'istante trova in x

$$v_E(x, t) = \nabla_L \left[\underbrace{\xi(x, t)}_{\xi = k^{-1}(x, t)}, t \right] = v(x, t)$$

augmento $\alpha_E = \alpha_E(x, t) = \alpha_L(\xi(x, t), t) = \alpha(x, t)$

E.s.

Proviamo il caso precedente e invertiamo $\xi \leftrightarrow x$

$$\xi_1 = \frac{x_3 - (1+2t)x_1}{\pm}$$

$$\xi_2 = (1+2t)x_4$$

$$\xi_3 = \frac{x_2 - (1+2t)x_1}{3t^2}$$

$$v_{E,1} = v_{L,1} (\xi(x)) = \frac{-2}{(1+t)^2} \xi_2 = \frac{-2}{(1+2t)^2} (1+2t)x_1$$

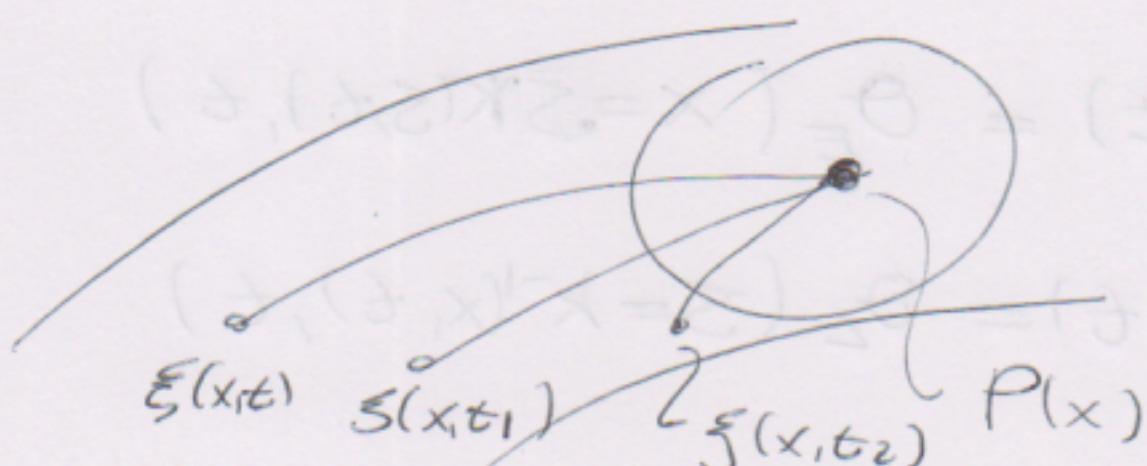
$$= -\frac{2x_1}{1+2t}$$

$$v_{E,2} = v_{L,2} (\xi(x)) = 6 \pm \xi_3 = \frac{2x_2 - 2x_1 (1+2t)}{t}$$

$$v_{E,3} = \frac{x_3 - (1+2t)x_1}{\pm}$$

Quale derivazione scegliere?

Spesso dipende dal contesto: fluidodinamica EULER



Consideriamo una quantità scalare che caratterizza
il contenuto (es. la Temperatura) θ

Lag $\Rightarrow \theta = \theta(\xi, t)$ tang. di una porzione
del contenuto seguito nel suo moto

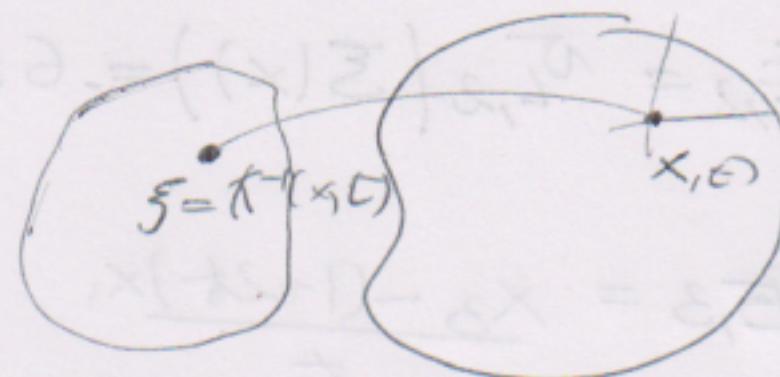
EUL $\Rightarrow \theta = \theta(x, t)$ tang. in un punto dello
spazio, indipendentemente delle particelle
che si trovano in quel punto

Quale legame fra le 2 funzioni?

Fino in un punto nello spazio x e in tempo t

Risalgo alla particella
nella sua configuraz.

$$\text{originale } \xi = k^{-1}(x, t)$$



Analogamente data ξ posso vedere alla sua posizione
al tempo t $x = \kappa(\xi, t)$

$$\theta_L(\xi, t) = \theta_E(x = \kappa(\xi, t), t)$$

$$\theta_E(x, t) = \theta_L(\xi = k^{-1}(x, t), t)$$

Derivate Materiali (o Lagrangiane)

Derivata Totale ris. d' tempo di una grandezza referita ad una specifica particelle del continuo.

Se la quantità è espressa in forma Lagrangiana

$$\theta = \theta(\xi, t)$$

$$\frac{d}{dt} \theta = \frac{\partial \theta}{\partial t} (\xi, t)$$

Se invece è espressa in Termi Euleriani

$$\frac{d}{dt} \theta^{(x,t)}_E = \frac{\partial \theta}{\partial t} (x, t) + \sum_i \frac{\partial \theta}{\partial x_i} \frac{dx_i}{dt}$$

dove $x_i = k(\xi, t)$

$\frac{dx_i}{dt} = v_i(x, t)$ campo di velocità in x al tempo t

$$\frac{d}{dt} \theta(x, t) = \frac{\partial \theta}{\partial t} (x, t) + \sum_i \frac{\partial \theta}{\partial x_i} (x, t) v_i(x, t)$$

$$= \frac{\partial \theta}{\partial t} (x, t) + \vec{\nabla}_x \theta \cdot \vec{v}(x, t)$$

$\frac{d}{dt} \theta(x,t)$: derivate materiale (o lagrang.)

$\frac{\partial}{\partial t} \theta(x,t)$: der. temp. Euleriana

$\frac{dx_i}{dt}$: velocità del continuo misurata da un
osservatore Euleriano

Saranno inoltre la seguente notazione

$$\frac{d}{dt} = \frac{\partial}{\partial t} + \vec{v} \cdot \vec{\nabla}$$

accelerazione $a(x,t) = \frac{d}{dt} \vec{v}(x,t) =$

$$\frac{\partial \vec{v}}{\partial t} + \sum N_i(x,t) \frac{\partial}{\partial x_i} \vec{v}(x,t)$$