

Ex1

Description: Nommez trois types différents d'instabilités hydrodynamiques. Pour chacun:
 - faites un schéma.
 - Donnez les paramètres physiques dont dépend la stabilité.
 - décrivez le mécanisme de déstabilisation en un paragraphe.
 - Donnez un exemple d'occurrence de cette instabilité.

Culture

Ex2

$$U_t = \mu U_{xx} + \frac{1}{\tau}(U^2 - 3U + 2)$$



Réaction-diffusion. Ce type d'équation est un modèle simple pour les phénomènes de combustion: ici U est la température, qui diffuse dans l'espace avec un paramètre de diffusion mu, la réaction de combustion est modélisée par le terme non linéaire du membre de droite. Le paramètre $\tau > 0$ paramétrise la violence de la réaction de combustion.

- 1) Déterminer les deux états stationnaire constants. U_{b1} et U_{b2} .
- 2) Linéariser le système autour de chacun de ces états de base: $U = U_b + u$.
- 3) On suppose un domaine infini, écrire la relation de dispersion pour chaque état de base.
- 4) En déduire les propriétés de stabilité de chacun des états en fonction de μ et τ .

Linéarisation

Ex3

$$u_{tt} + (1 - r)u = u_{xx}$$

Zones de stabilité:

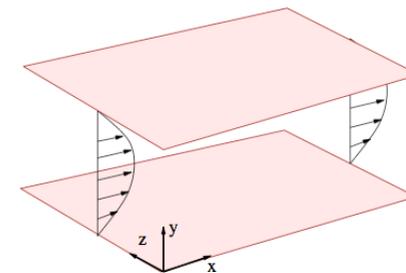
- Obtenez la relation de dispersion.
- Donnez l'équation de la courbe neutre.
- Tracez cette courbe neutre et précisez les propriétés de stabilité en fonction des zones: combien de modes, stationnaires ou propagatifs, stable ou instable...
- Donnez la vitesse de phase pour $\alpha = 1, r = 0$, et pour $\alpha = 0, r = 2$.

Courbe neutre

Ex4

Poiseuille

Ecrire les matrices E, A, C et q pour la stabilité d'un écoulement entre deux plans infinis. U, et U_y représentent l'écoulement de base et sa dérivée selon y.



$$\begin{cases} u_t + Uu_x + vU_y = -p_x + \Delta u / Re, \\ v_t + Uv_x = -p_y + \Delta v / Re, \\ u_x + v_y = 0 \end{cases}, \quad \begin{cases} u|_L = 0 \\ u|_0 = 0 \\ v|_L = 0 \\ v|_0 = 0 \end{cases}$$

Formulation numérique

Stabilité Hydro. MSF2I

J. Hoepffner & P. Carlès. 2010

```
clear all; format compact; clf

% paramètres
N=50 % nombre de points de grille
L=1 % hauteur du domaine

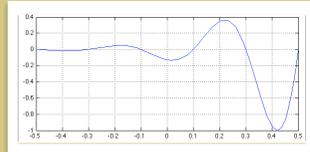
%%% matrices de dérivation
scal=2/(L);
[dy,DM] = chebdf(N,2);
D1=scal*DM(:,1); D2=scal*2*DM(:,2);
y=(y)/scal;

I=eye(N); Z=0*I;
```

Initialisation des paramètres et construction des matrices de dérivation avec la fonction chebdf.m

```
disp('advection-diffusion en 1D')
%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%
u=1; mu=0.1;
A= u*D1+mu*D2; E=[];
```

```
% conditions limites
loc=[1,N];
C=[I(loc,:);
E(loc,:)=0; A(loc,:)=C;
```

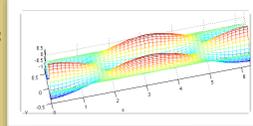


```
% modes propres
[U,S]=eig(A,E);
s=diag(S); rem=abs(s)>1e3|isnan(s); s(rem)=[]; U(:,rem)=[];
[t,o]=sort(real(s)); s=s(o); U=U(o,:);
```

```
% graphiques
subplot(1,2,1)
for ind=1:length(s)
    h=plot(real(s(ind)),imag(s(ind)),'*');
    tt=[subplot(1,2,2);num=num2str(ind)'];plot(y,U(:,num));grid on;
    set(h,'buttondownfcn',tt);
    hold on
end
grid on; hold off
```

```
disp('diffusion en 2D')
%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%
mu=0.1; alpha=1;
x=linspace(0,2*pi/alpha,20);
[X,Y]=meshgrid(x,y);

A=mu*(alpha^2*I+D2); E=[];
```



```
% conditions limites
loc=[1,N];
C=[I(loc,:);
E(loc,:)=0; A(loc,:)=C;
```

```
% modes propres
[U,S]=eig(A,E);
s=diag(S); rem=abs(s)>1e3|isnan(s); s(rem)=[]; U(:,rem)=[];
[t,o]=sort(real(s)); s=s(o); U=U(o,:);
```

```
% graphiques
subplot(1,2,1)
for ind=1:length(s)
    h=plot(real(s(ind)),imag(s(ind)),'*');
    to=[subplot(1,2,2);num=num2str(ind)'];
    t1=mesh(X,Y,real(U(:,num))*exp(i*alpha*x));
    t2=xlabel('x'); ylabel('y');grid on; axis equal; axis tight;
    set(h,'buttondownfcn',[to t1 t2]);
    hold on
end
grid on; hold off
```

```
disp('stokes en 2D')
%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%
alpha=1; rho=1;mu=1;
x=linspace(0,2*pi/alpha,20);
[X,Y]=meshgrid(x,y);

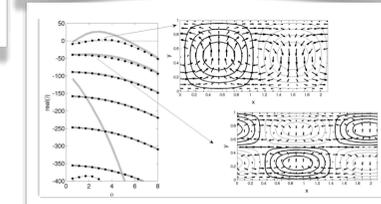
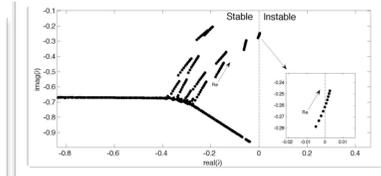
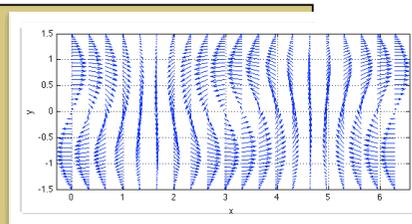
dy=D1; dyy=D2;
dx=alpha*I; dxx=alpha^2*I;
```

```
% matrices
delta=dxx+dyy;
E=[rho*I,Z,Z; Z,rho*I,Z; Z,Z,Z];
A=[mu*delta,Z,-dx; Z,mu*delta,-dy; dx,dy,Z];
```

```
% conditions limites
I=eye(3*N);
loc=[1,N,N+1,2*N];
C=[I(loc,:);
E(loc,:)=0; A(loc,:)=C;
```

```
% modes propres
[U,S]=eig(A,E);
s=diag(S); rem=abs(s)>1e3|isnan(s); s(rem)=[]; U(:,rem)=[];
[t,o]=sort(real(s)); s=s(o); U=U(o,:);
```

```
% graphiques
subplot(1,2,1)
for ind=1:length(s)
    h=plot(real(s(ind)),imag(s(ind)),'*');
    to=[subplot(1,2,2);num=num2str(ind)'];
    t1=quiver(X,Y,real(U(1:N,num))*exp(i*alpha*x),real(U(N+1:2*N,num))*exp(i*alpha*x));
    t2=xlabel('x'); ylabel('y');grid on; axis equal; axis tight;
    set(h,'buttondownfcn',[to t1 t2]);
    hold on
end
grid on; hold off
```



Scripts Matlab pour le calcul des modes propres des différents systèmes fluides vus dans le cours. Pour les graphiques: cliquer sur la valeur propre dans le plan complexe, et on obtient une visualisation de la fonction propre associée.

```
disp('fluide avec écoulement de base')
%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%
alpha=1; Re=200;
x=linspace(0,2*pi/alpha,20);
[X,Y]=meshgrid(x,y);
```

```
%%% écoulement de base: couche de cisaillement
u=0.5*tanh(2*y)-1.5; % base flow
up=1./cosh(2*y).^2; % first derivative of base flow
```

```
$$$ %%% écoulement de base: poiseuille
$$$ u=1-y.^2; % base flow
$$$ up=-2*y; % first derivative of base flow
```

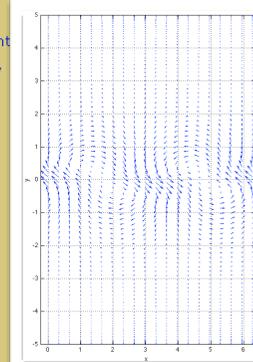
```
dy=D1; dyy=D2;
dx=alpha*I; dxx=alpha^2*I;
delta=dxx+dyy;
```

```
% matrices
S=diag(u)*dx+delta./Re;
A=[S,diag(up,-dx); Z,S,-dy; dx,dy,Z];
E=blkdiag(I,I,Z);
```

```
% conditions limites
I=eye(3*N);
loc=[1,N,N+1,2*N];
C=[I(loc,:);
E(loc,:)=0; A(loc,:)=C;
```

```
% modes propres
[U,S]=eig(A,E);
s=diag(S); rem=abs(s)>1e3|isnan(s); s(rem)=[]; U(:,rem)=[];
[t,o]=sort(real(s)); s=s(o); U=U(o,:);
```

```
% graphiques
subplot(1,2,1)
for ind=1:length(s)
    h=plot(real(s(ind)),imag(s(ind)),'*');
    to=[subplot(1,2,2);num=num2str(ind)'];
    t1=quiver(X,Y,real(U(1:N,num))*exp(i*alpha*x),real(U(N+1:2*N,num))*exp(i*alpha*x));
    t2=xlabel('x'); ylabel('y');grid on; axis equal; axis tight;
    set(h,'buttondownfcn',[to t1 t2]);
    hold on
end
grid on; hold off
```



```
disp('Rayleigh-Benard')
%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%%
Pr=10 % Prandtl number
Ra=2000 % Rayleigh number
rho=1, % top fluid density and viscosity
g=10 % gravity
k=1 % thermal diffusivity
mu=Pr*rho*k % fluid viscosity
dt=1 % difference de température haut/bas
di=Ra*mu*k/(rho*g*dt*L^3) % thermal dilatation
gt=dt/L % base field temperature gradient in y
alpha=3 % wavenumber
```

```
x=linspace(0,2*pi/alpha,20);
[X,Y]=meshgrid(x,y);
```

```
dy=D1; dyy=D2; dx=alpha*I; dxx=alpha^2*I; lap=dxx+dyy;
z=zeros(1,2*N);
```

```
% matrices
A=[mu*lap,Z,-dx,Z;
Z,mu*lap,-dy,rho*g*dt;
dx,dy,Z;
Z,gt*L,Z,k*lap];
```

```
E=[rho*I,Z,Z;
Z,rho*I,Z;
Z,Z,Z;
Z,Z,Z];
```

```
% conditions limites
loc=[1,N,N+1,2*N,3*N,3*N+1,4*N];
I=blkdiag(I,I,I);
C=[I(loc,:);
A(loc,:)=C; E(loc,:)=0;
```

```
% modes propres
[U,S]=eig(A,E);
s=diag(S); rem=abs(s)>1e3|isnan(s); s(rem)=[]; U(:,rem)=[];
[t,o]=sort(real(s)); s=s(o); U=U(o,:);
```

```
% graphiques
subplot(1,2,1)
for ind=1:length(s)
    h=plot(real(s(ind)),imag(s(ind)),'*');
    to=[subplot(1,2,2);num=num2str(ind)'];
    t1=[quiver(X,Y,real(U(1:N,num))*exp(i*alpha*x),real(U(N+1:2*N,num))*exp(i*alpha*x));
    t2=[hold on; contour(X,Y,real(U(3*N+1:4*N,num))*exp(i*alpha*x)); xlabel('x'); ylabel('y');];
    t3=grid on; hold off; axis equal; axis tight;
    set(h,'buttondownfcn',[to t1 t2 t3]);
    hold on
end
grid on; hold off
```

