

Ex 1

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:

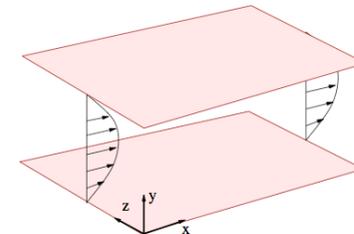
- Obtenez la relation de dispersion.
- Donnez l'équation de la courbe neutre.
- Tracez cette courbe neutre et précisez les propriétés de stabilité en fonction des zones: combien de modes, stationnaires ou propagatifs, stable ou instable...
- Donnez la vitesse de phase pour $\alpha=1$, $r=0$, et pour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

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

Contrôle continu

Instabilités Hydro. 2010

ex 1

Juste un exemple, pour d'autres voir cours:
Instabilité de Rayleigh-Taylor



paramètres physiques: le rapport de densité entre les deux fluides et la tension de surface.

mécanisme: La gravité tend à ramener le fluide le plus dense en dessous du fluide le plus léger. Donc lorsque l'interface est perturbée, cette perturbation peut augmenter, c'est l'instabilité. Cependant, la tension de surface s'oppose à l'allongement de l'interface, c'est un effet stabilisateur.

exemple: Une couche de peinture fraîche sur le plafond peut se destabiliser et donner naissance à des gouttes pendantes.

ex 2

1) $U_t = U_{xx} = 0 \rightarrow U^2 - 3U + 2 = 0, U_1 = 1, U_2 = 2$

2) ①: $M_t = \rho M_{xx} + \frac{1}{2} \left((1+u)^2 - 3(1+u) + 2 \right)$
 $\cancel{1} + 2u + \cancel{u^2} - \cancel{3} - 3u + \cancel{2} = -u \rightarrow M_t = \rho M_{xx} - \frac{u}{\sigma}$

②: $M_t = \rho M_{xx} + \frac{1}{2} \left((2+u)^2 - 3(2+u) + 2 \right)$
 $\cancel{4} + 4u + \cancel{u^2} - \cancel{6} - 3u + \cancel{2} = u \rightarrow M_t = \rho M_{xx} + \frac{u}{\sigma}$

3) $u(x,t) = \hat{u} e^{i\alpha x + \lambda t} + c.c.$

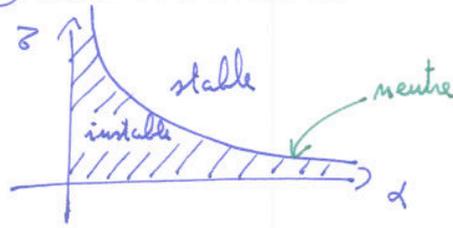
① $\lambda = -\rho \alpha^2 - \frac{1}{\sigma}$

② $\lambda = -\rho \alpha^2 + \frac{1}{\sigma}$

4) λ est toujours réel, instable si $\lambda > 0$.

ou $\alpha > 0$. donc (1) toujours stable

(2) mode de nombre d'onde α instable si $\frac{1}{\delta} > \nu \alpha^2$
 $\rightarrow \delta < \frac{1}{\nu \alpha^2}$



quel que soit δ , il existe toujours des ondes instables.
 \rightarrow toujours instable.

Exc 3

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

$$u(x,t) = \hat{u} e^{i\alpha x + \lambda t} + c.c.$$

1) $\lambda^2 + 1 - \alpha = -\alpha^2 \rightarrow \lambda^2 = \alpha - 1 - \alpha^2$

2) courbe neutre:
 $\alpha = \alpha^2 + 1$

3) OK

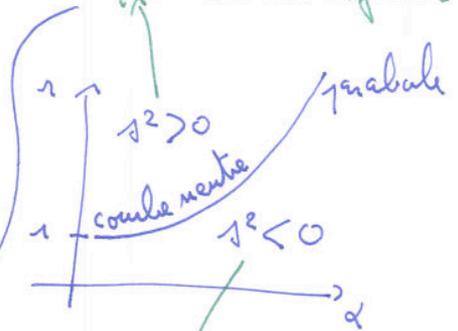
4) $\alpha = 1, \alpha = 0 \rightarrow \lambda^2 = -2 \rightarrow \lambda = \pm i\sqrt{2}$
 vitesse de phase $c = -\frac{\lambda_i}{\alpha} = \pm \sqrt{2}$

$\alpha = 0, \alpha = 2 \rightarrow \lambda^2 = 1 \quad \lambda_i = 0 \rightarrow c = 0$

negatif si $\alpha^2 > \alpha - 1$

$\rightarrow \alpha < \alpha^2 + 1$

deux solutions réelles
 une positive et une négative



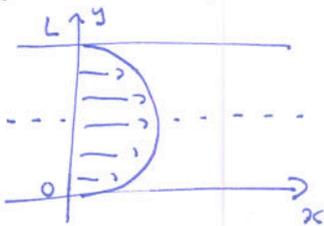
deux solutions
 purement imaginaires

un mode stable
 et un mode instable
 \rightarrow instable

deux modes
 propagatifs.
 stable

Exc 4

Système homogène selon x , mais pas selon y à cause des parois.



$$u(x,y,t) = \hat{u}(y) e^{i\alpha x + \lambda t} + c.c.$$

$$\begin{cases} \lambda \hat{u} + i\alpha U \hat{u} + U_y \hat{v} = -i\alpha \hat{p} + \frac{1}{Re} (-\alpha^2 \hat{u} + D^2 \hat{u}) \\ \lambda \hat{v} + i\alpha U \hat{v} = -D \hat{p} + \frac{1}{Re} (-\alpha^2 \hat{v} + D^2 \hat{v}) \\ i\alpha \hat{u} + D \hat{v} = 0 \end{cases}$$

$$\begin{matrix} E \\ \begin{pmatrix} \hat{u} \\ \hat{v} \\ \hat{p} \end{pmatrix} \end{matrix}$$

$$\underbrace{\begin{pmatrix} -i\alpha U + \frac{1}{Re}(-\alpha^2 I + D^2) & -U_y I & -i\alpha I \\ 0 & -i\alpha U + \frac{1}{Re}(-\alpha^2 I + D^2) & -D \\ i\alpha I & D & 0 \end{pmatrix}}_A \begin{pmatrix} \hat{u} \\ \hat{v} \\ \hat{p} \end{pmatrix}$$

$$\underbrace{\begin{pmatrix} I_1 & 0 & 0 \\ I_m & 0 & 0 \\ 0 & I_1 & 0 \\ 0 & 0 & I_m \end{pmatrix}}_C \begin{pmatrix} \hat{u} \\ \hat{v} \\ \hat{p} \end{pmatrix} = 0$$

Notes contrôles continu instabilités Hydrodynamiques

Chibane	Wassila	2
Cordeiro	Stéphanie	11
Crozet	Kevin	9
El Weshahy	Farid	9
Gignac	Antoine	4
Gineau	Audrey	10
Hanna	Patrick	5
Jalali	Zahra	12
Janssens	Philippe	7
Ma	Lin	10
Marie	Olivier	4
Meyer	Virgile	12
Piquet	Romain	14
Serre	Renan	15
Thandavamoorthy	Gayathiri	3