



MOUVEMENT
DE L'ESIB
SOLIDAIRE

Résumé Cours

Rédigé par Ziad Saleh

Mécanique des Fluides (Partie II)

2^{ème} Courant Fort / Biomedical

Semestre 1

Veillez respecter l'auteur de ce document.
Droits de reproduction et de diffusion réservés.

Mécanique des fluides (Partiel)

I Analyse dimensionnelle

1) Définition

m : masse
 L : longueur
 T : temps

→ Rendre adimensionnelle une grandeur c'est la diviser par un certain monôme $M^{a_1} L^{a_2} T^{a_3}$ ou $M^a L^b T^c$ → grandeurs fondamentales

Exple : la force F

$$[F] = MLT^{-2}$$

$$\Rightarrow \pi_1 = \frac{F}{MLT^{-2}} \quad (\text{grandeurs adim. liée à la force})$$

→ Pt faire une analyse dimensionnelle d'une grandeur E , on voit de quelles autres grandeurs E_1, E_2, \dots, E_n elle dépend et on fait des classes d'exp.

$$E = f(E_1, E_2, \dots, E_n)$$

$$\Rightarrow f(E_1, E_2, E_3, \dots, E_n) = 0$$

$$\Rightarrow f(\pi_1, \pi_2, \dots, \pi_p) = 0$$

$$\pi_1 = f(\pi_2, \dots, \pi_p)$$

- p → nbres totales de grandeurs (en comptant E)
- q → Nombre de grandeurs fondamentales intervenant ds le pbém :

géométrie → 1
 cinématique → 2
 dynamique → 3

π_i → Grandeurs adimensionnelles indépendantes (lié à chaque grandeur).

q peut être également le nb. de grandeurs fond. liées à M, L, T

En général on prend ρ, ν, D

$$\rho = \frac{M}{L^3}; \quad \nu = LT^{-2}; \quad D = L$$

Exple

$$[F] = MLT^{-2} = \rho L^4 T^{-2} = \rho \nu^2 D^2$$

$$\Rightarrow \pi_1 = \frac{F}{\rho \nu^2 D^2}$$

→ On appelle nombre de Reynolds la grandeur adim. associée à ν .

$$R = \frac{\rho \nu D}{\mu}$$

$$\text{si } \pi = \frac{\mu}{\rho \nu D}, \text{ on}$$

dit que $\pi = R$ qd. m (pbém adim. donc inversion ne change rien).

2) Equat° de Navier Stokes

Pt caractériser un écoulement on utilise les 4 équat° de Navier-Stokes qui sont :

$u(x,y,z,t)$
 $v(x,y,z,t)$
 $w(x,y,z,t)$

① $\frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial v}{\partial y} + \frac{\partial w}{\partial z} = 0$

② $\frac{du}{dt} = -\frac{1}{\rho} \frac{\partial}{\partial x} (\underbrace{p + \rho g z}_{p^*}) + \frac{\nu}{e} \Delta u$

③ $\frac{dv}{dt} = -\frac{1}{\rho} \frac{\partial}{\partial y} (p + \rho g z) + \frac{\nu}{e} \Delta v$

④ $\frac{dw}{dt} = -\frac{1}{\rho} \frac{\partial}{\partial z} (p + \rho g z) + \frac{\nu}{e} \Delta w$

Laplace

$\Delta = \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2}$

viscosité cinématique

$\rightarrow \frac{1}{R} \rightarrow$ Terme qui va faire varier l'écoulement car par écoulement en charge $p^* = p_0^* = cste$

* Donc par un écoulement en charge

$\frac{E}{E_0} = f(R)$

↙ caractéristiques
 ↘ adimensionnelles

les condit° aux limites caractérisent l'écoulement (sur z ou p, ou les 2) ne conduisent à considérer 2 types pr exple

- Écoulement en charge
- " à surface libre

3) Écoulement en charge

→ Caractérisé par une surface de séparat° horizontale ac $z = z_0$ et $p = p_0$ (atmosphère)
 $\Rightarrow p^* = p_0^* = cste$

4) Écoulement à surface libre

→ Caractérisé par une surface de séparat° qqcong ac z variable et $p = p_0 \Rightarrow p^*$ variable

→ On montre (Voir Cours Poly) que par un écoulement à surface libre :

$\frac{E}{E_0} = f(R, F)$

ou F est appelé nbre de Froude

$F = \frac{V^2}{gZ} \rightarrow \approx 0$

(Voir Cours pr détail de calcul)

On recrit les égal° de Navier Stokes en grandeurs adimensionnelles ($x_+ \rightarrow$ est x en adimensionnelle $x_+ = \frac{x}{R_0}$)

$\frac{du^+}{dx^+} + \frac{dv^+}{dy^+} + \frac{dw^+}{dz^+} = 0$
 $\frac{du^+}{dt^+} = -\frac{\partial p^+}{\partial x^+} + \frac{\nu}{\rho \nu_0 R_0} \Delta u^+$
 $\frac{dv^+}{dt^+} = -\frac{\partial p^+}{\partial y^+} + \frac{\nu}{\rho \nu_0 R_0} \Delta v^+$
 $\frac{dw^+}{dt^+} = -\frac{\partial p^+}{\partial z^+} + \frac{\nu}{\rho \nu_0 R_0} \Delta w^+$

5) Similitude

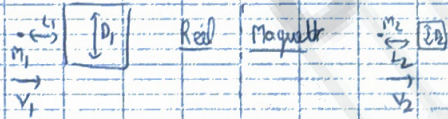
a) Definit°

→ Pr simuler et comprendre les écoulements réels, on les modélisent sur des maquettes réduites.

Ces résultats sur maquette ne sont valables que si on vérifie des relat° de similitudes mécaniques.

* Similitude géométrique

On a correspondance géométrique point par point :



M_1 et M_2 sont homologues si

$$\frac{h_2}{h_1} = \frac{D_2}{D_1} = \lambda_D \rightarrow \text{coeff de reduct.}$$

* Similitude cinématique

$$\lambda_v = \frac{V_2}{V_1} \quad \left(\begin{array}{l} \text{point}^\circ \text{ homologues} \\ \text{pr un tp}^\circ \text{ homologues} \end{array} \right)$$

* Similitude dynamique

→ Deux syst sont dynamiquement semblables, si les points/parties homologues sont soumises à des syst de forces homologues

$$\lambda_F = \frac{F(M_2)}{F(M_1)}$$

b) Pr écoulement en charge

$$\text{On a vu } \frac{E}{E_0} = f(R)$$

→ 2 phénom sont semblables (similitude cinématique car $R = f(V)$) si

$$R_1 = R_2$$

$$\Rightarrow \frac{\rho_1 V_1 D_1}{\mu_1} = \frac{\rho_2 V_2 D_2}{\mu_2} \rightarrow \text{Similitude de Reynolds}$$

$$\Rightarrow \lambda_E \lambda_v \lambda_D = \lambda_\mu \rightarrow \text{Elles sont parfaites}$$

Si on utilise le m^{ême} fluide pr la reduct alors $\lambda_E = \lambda_\mu = 1$

c) Pr écoulement à surface libre

$$\text{On a vu } \frac{E}{E_0} = f(R, F)$$

→ 2 phénom sont semblables (similitude dynamique) si

$$R_1 = R_2 \text{ et } F_1 = F_2$$

$$\lambda_E \lambda_v \lambda_D = \lambda_\mu$$

$$\lambda_v^2 = \lambda_g \lambda_D$$

V : m/s

Or $\lambda_g = 1$ et le tps (on est sur terre)

$$\Rightarrow \lambda_D^{3/2} = \lambda_\nu \quad \text{ou } \lambda_D = \frac{\lambda_\nu}{\lambda_E}$$

Similitude de Froude Parfaite

Or problème :

1) On peut pas utiliser le m^{ême} fluide sinon $\lambda_D = \lambda_\nu = 1 \Rightarrow$ ya pas reduct

2) Pr $\neq \lambda_D$ on trouve λ_ν trop petit \Rightarrow fluide de cette viscosité introuvable

On est alors obligé de faire une similitude approchée
 Dans notre cas on prend F proportionnel
 % à R (on peut ramener en fait des axes)
 Dans ce cas

$$F_1 = F_2$$

$$\Rightarrow \boxed{\lambda v^2 = \lambda g \times \lambda^3}$$

↓
vitesse

Similitude de Froude approchée

II. Écoulements Laminaires

1) Définition

→ la résolution des équations de Navier-Stokes est difficile du fait de leur non linéarité.

→ cette résolution est possible pour les écoulements laminaires (pas de phénomène de diffusion et lignes de courant sont bien définies) et des conditions aux limites bien définies

→ Écoulement laminaire n'est stable que pour des vitesses pas trop grandes ($R < 2300$).

→ On se place dans le cas d'écoulements permanents, laminaires, incompressibles.

On étudie les écoulements unidirectionnels (écoulements rampants ne sont pas au programme).

2) Conséquence sur les équations

les 4 équations donnent respectivement

• (1) $\Rightarrow \frac{du}{dx} = 0$ ($v, w = 0$ car écoulement unidirectionnel selon x)

$\Rightarrow u(y, z, X)$
 $\Rightarrow \boxed{u(y, z)}$ car reg permanent

• (2) $\Rightarrow \boxed{\frac{dp^*}{dx} = \mu \Delta u}$

$$\frac{du}{dx} = \frac{\partial u}{\partial x} + v \frac{\partial u}{\partial y} + w \frac{\partial u}{\partial z}$$

• (3) et (4) $\Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} \frac{dp^*}{dy} = 0 \\ \frac{dp^*}{dz} = 0 \end{array} \right. \left\{ \begin{array}{l} \Delta v = 0 \\ \Delta w = 0 \end{array} \right.$

$\Rightarrow \boxed{p^*(x)}$

On a

$$\Delta u = \frac{1}{\mu} \frac{dp^*}{dx} \rightarrow \text{dépend de } x.$$

↓
dépend de y, z

L'egalité a été vérifiée que a est et égal à une cste:

$$\Rightarrow \frac{dp^*}{dx} = -a \quad \text{ou } a > 0$$

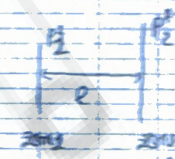
Il faut un grad de pression \leftarrow pour avoir écoulement de la vis

① \rightarrow ② \leftarrow

$$\frac{dp^*}{dx} = \frac{p_2^* - p_1^*}{l}$$

vis \rightarrow écoulement de la vis devant

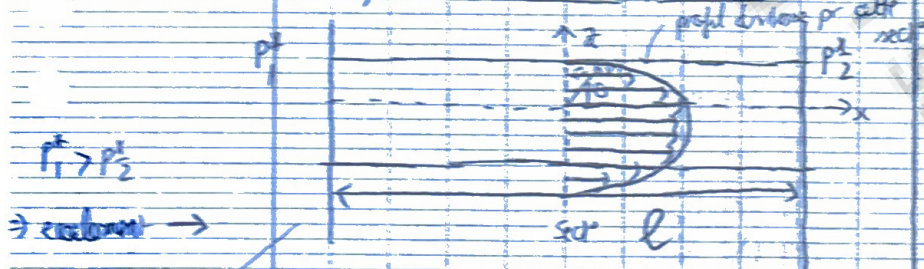
$$\Rightarrow \frac{dp^*}{dx} = -a = \frac{p_2^* - p_1^*}{l}$$

$$\Rightarrow a = \frac{p_1^* - p_2^*}{l}$$


$$\Delta u = \frac{-a}{\nu}$$

3) Exemples d'écoulement

a) Ecoulement de poiseuille



$p_1^* > p_2^*$
 \Rightarrow écoulement \rightarrow

écoulement cylindrique circulaire

On a $\frac{dp^*}{dx} = -a$ car $a = \frac{p_1^* - p_2^*}{l}$

$$\Delta u = \frac{-a}{\nu}$$

$$\Delta u = \frac{\partial^2 u}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial u}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 u}{\partial \theta^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}$$

écoulement cylindrique

symétrique radial

unidirectionnel

• condition $u(R) = 0$ (paroi bloq flu)

On tire

$$u = \frac{aR^2}{4\nu} \times \left(1 - \left(\frac{r}{R}\right)^2\right)$$

\rightarrow profil de vitesse parabolique

• $q_v = \iint u \, dS$

debit vol

$$\rightarrow dS = d\pi r dr$$

$$\rightarrow \int_0^R$$

$$\Rightarrow q_v = \frac{\pi a R^4}{8\nu}$$

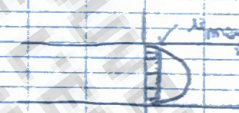
$$q_v = \frac{\pi R^4}{8\nu l} \Delta p^*$$

$a = \frac{\Delta p^*}{l}$
 $\Delta p^* = p_1^* - p_2^*$

$\frac{1}{3} \int u \, dS$

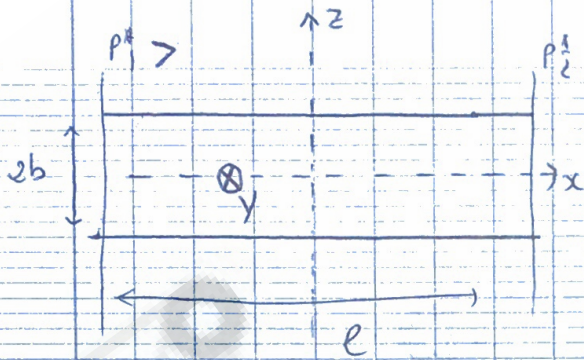
• $u_{\text{moy}} = \frac{q_v}{S} = \frac{q_v}{\pi R^2}$

$$\Rightarrow u_{\text{moy}} = \frac{\Delta p^*}{8\nu l} \times R^2$$



b) Ecoulement unidirectionnel entre 2 plans //

- les 2 plans // sont fixes
- l'écoulement provient d'un grad de pression.



- $\frac{dp^*}{dx} = -a$
- $\Delta u = \frac{-a}{\nu}$
- $\Delta u = \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial z^2}$
non symétrique

Condit°

- $u(-b) = 0$ et $u(b) = 0$

On tire

$$u = \frac{ab^2}{2\nu} \left[1 - \left(\frac{z}{b} \right)^2 \right]$$

il est max (de l'axe) car pr $z=0$

- $q_v = \iint u dS = \int_{-b}^{+b} u dz$

On pr $dS = 1 \times dz \Rightarrow$ On tire

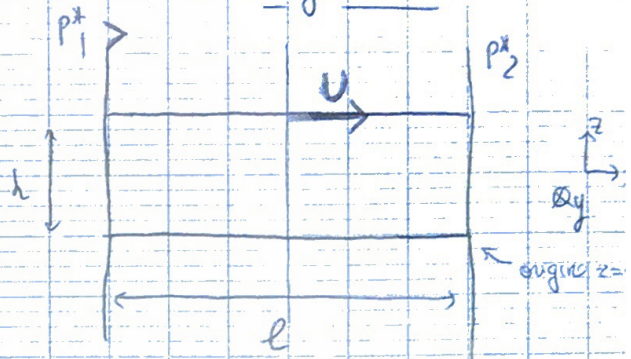
$$q_v = \frac{2ab^3}{3\nu}$$

q_v par unité de longueur (de la p¹ à p²)
non

com pr 2 moy car pr $S=2b$

$$u_{moy} = \frac{q_v}{S} = \frac{q_v}{2b} = \frac{ab^2}{3\nu}$$

5) Ecoulement de Couette généralisé



- 2 plans //
- plan du bas fixe, plan du haut se déplace à la vitesse U et unidirectionnellement

- $\Delta u = \frac{-a}{\nu}$ ou $a = \frac{p_1^* - p_2^*}{l}$

Condit°

- $z=0 \Rightarrow u=0$
- $z=h \Rightarrow u=U$

On tire alors

$$u = \frac{U}{h} z + \frac{ah}{2\nu} z \left(1 - \frac{z}{h} \right)^2$$

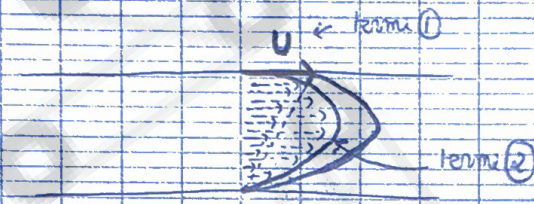
Remarque

- Si $U=0$, on retrouve les 2 plans // car $h=2b$ et origine $z=0$ en "-b" (Terme 1)
- Si $a=0$ (pas de grad de pression) on a un écoulement de Couette (non généralisé) (Terme 2)

son profil de vitesse est de ce type



* Trace du profil par l'écoulement de Couette généralisé



• $pr a > 0$

C'est la somme des traces blanches et rouges.



• $pr a < 0$

Donc écoulement

sans inverse

⇒ profil de vitesse aussi

III. Écoulement dans les conduites

1) Analyse

On cherche à voir les pertes de charges de une conduite

$$\text{Or } \Delta H = \frac{\Delta p^*}{\rho g}$$

Δp^* dépend $\rho, \nu, V, L, D, \text{rugosité}!$

$$\frac{\Delta p^*}{\frac{\rho V^2}{2}} = f \left(R, \frac{L}{D}, \text{rugosité} \right)$$

(2)
ne change pas

quelques ordres

2) Problème de rugosité

e ont des imperfections de la surface de la conduite

$e \rightarrow$ amplitude

$d \rightarrow$ période (dist moy entre 2 crêtes)

$$\frac{\Delta p^*}{\frac{\rho V^2}{2}} = f \left(R, \frac{L}{D}, \frac{e}{D}, \frac{d}{D} \right)$$

or Δp^* prop à longueur L
($\frac{dp^*}{dx} = -a$)

$$\Rightarrow \Delta p^* = \frac{\rho V^2}{2D} \times L \times f \left(R, \frac{e}{D}, \frac{d}{D} \right)$$

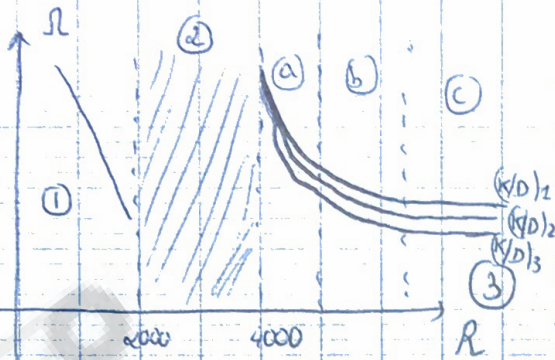
$$\Rightarrow \Delta H = \rho \times \frac{V^2}{2gD} \times L$$

Formule de Darcy Weisbach

3) Déterminat° de ρ

a) Méthode graphique

→ Lire ρ dans pr expérience de Nikuradze.



- ① régime laminaire (Stabilité)
- ② " Transitoire \Rightarrow n'importe quelle perturbation fait basculer en régime turbulent
- ③ régime turbulent
 - a) h varie en fct^e de Re essentiellement
 - b) " " " " de Re et $\frac{k}{D}$
 - c) " " " " $\frac{k}{D}$ essentiellement

b) Méthode Numérique

Formule de Colebrook

$$\frac{1}{\sqrt{\lambda}} = -2 \log \left(\frac{k/D}{3.7} + \frac{2.51}{Re \sqrt{\lambda}} \right)$$

Effectuer tous calculs près avoir λ_n et λ_{n+1} très proches.

4) Perte de charge singulière/régulière

• Régulière : ΔH prop à L

$$\Delta H = \lambda \times \frac{v^2}{2gD} \times L$$

• Singulière

$$\Delta H_{sing} = K \times \frac{v^2}{2g}$$

lorsque la perte de charge est pas prop à la longueur mais caractérisé par un pt donné.

Élargissement brusque $\Rightarrow \Delta H = \frac{v^2}{2g}$ voir Remarque pertes de charge particulières de pertes singulières

IV Étude des réseaux

a) Présentation

* \neq types

\rightarrow Réseau ramifié :

- 1 seul source
- 1 conduite principale
- \neq ramifications

Pas pratique si ya problème au niveau d'un nœud

\rightarrow Réseau maillé :

- \neq sources par une même maillage \Rightarrow pas de coupure généralisée.

* Lois

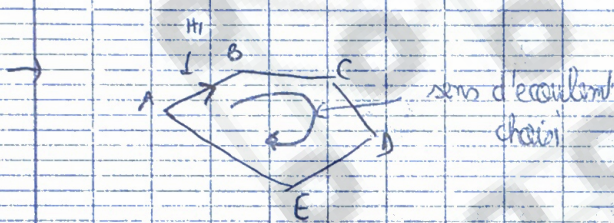


Au niveau d'un nœud

$$\sum_j q_{ij} = 0$$

Fluide sortant \Rightarrow débit > 0

" sortant \Rightarrow " < 0



$$H_1 = H_A - H_B$$

DS la maille on a

$$\sum_K H_K = 0$$

Si écoulement de la même sens que le sens choisi $\Rightarrow H_K < 0$ (pertes de charge)

* Auques



Des conduites en série ont la même pertes par le même débit mais ont un $\Delta H \neq$



les conduites en // ont le même ΔH qui est ici $\Delta H = H_A - H_B$

* Caractéristique conduct

$$\Delta H = \Omega \times \frac{v^2}{2gD} \times L \quad \text{on } v = \frac{Q}{S}$$

$$\Rightarrow \Delta H = \left(\Omega \times \frac{L}{2gDS^2} \right) \times Q^2$$

"
on ne peut pas toujours car Ω ne varie plus avec la vitesse

$$\Rightarrow \Delta H = KQ^2$$

• Conduite en série

$$\Delta H_{\text{tot}} = \sum \Delta H \quad \text{ou} \quad \Delta H = KQ^2$$

cause on fait des caract de la conduite
la même pertes en série

• Conduite en //

\rightarrow ΔH est la même

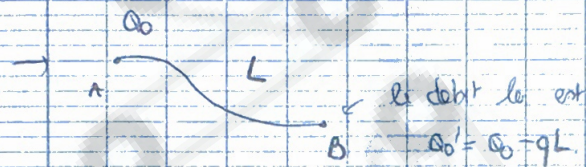
\rightarrow le débit arrivant en A se divise en q_1, q_2, q_3 par chaque conduite.

\neq à cause de K par la conduite

b) Conduite en service

→ En general le debit n'est pas constant sur une conduite due au prelevement de la part des habitats ou autres installat°.

→ On considere un prelevement uniforme en q/m .



$$\Delta H = \frac{f}{8gDS^2} \times L \times Q^2$$

$k \equiv K$ par unite de longueur.

$$\Delta H_{AB} = \int_A^B dH = \int_A^B kQ^2 dx$$

$$\text{ou } Q(x) = Q_0 - qx$$

$$\Delta H_{AB} = \int_0^L k(Q_0 - qx)^2 dx$$

$$\Rightarrow \Delta H_{AB} \approx K(Q_0 + 0,55qL)^2$$

Equiv a une conduite de longueur et traversee par un debit constant $Q_0 + 0,55qL$

Remarques

* P_r une pompe

$$P_{\text{pompe}} = \rho \times g \times \Delta H \times Q_v$$

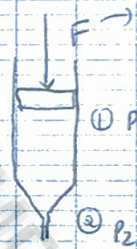
* Δ val general

$$Q_v = \iint u ds$$

$$Q_v = U \times S$$

↓
valeur moyenne de u .

* Force appliquee sur le piston.



Ecoulement se fait de ① vers ② a cause du grad de pression :
① $P_1 > P_2$ alors

$$\Delta p = P_1 - P_2 = \frac{F}{S}$$

$$\frac{F}{S} = \tau = \mu \frac{dv}{dy}$$

↑ force.
↓ Contrainte tangentielle.
↑ vitesse de deformation.
↓ surface de contact.

→ en rad/s

* → vitesse linéaire = vitesse angulaire × rayon

• $\Delta p = \rho g \Delta h$

= " $\rho L T^{-2} \times L$ "

→ Puissance = Force × vitesse → en m/s
= $C \times \Omega$

= " $\rho L^2 T^{-2}$ "

= " ρV^2 "

→ Couple = Force × Rayon

• Q_v en " $\frac{m^3}{s}$ "

→ Moment d'inertie = Masse × (Rayon)²

~~Qv = 5xV~~

$Q_v = 5 \times V$

$Q_v = V D^2$

* Dimensions

→ Force : " $M L T^{-2}$ " ou " $\rho V^2 D^2$ "

→ Cpl : " $F \times D$ "

→ Force spécifique : " $\frac{F}{S}$ " = " $F D^{-2}$ "

→ $R = \frac{N}{\rho v D^3} = \frac{N}{\rho D^3}$ → Si on a chois sa comme R
c lui qui le fait
calculer pr la similitude

ou N vitesse en tr/min

$V = "N \times D"$

vitesse du son

$v = 340 \text{ m/s}$

mach

→ "g" accelerat° de pesanteur

g en $\frac{F}{M}$ (con $F = m a$)

g : $\frac{M L T^{-2}}{M} = L T^{-2} = L^2 T^{-2} L^{-1} = V^2 D^{-1}$

⇒ $\pi_g = \frac{g}{V^2 D^{-1}} = \frac{g D}{V^2}$

ou $\pi_g = \frac{V^2}{g D}$ (carré)

* Si écoulement de A vers B

$H_A = H_B + \Delta H$

ou $\Delta H = \Delta H_{\text{pertes}} - \Delta H_{\text{gain}}$
↓ reg + sing ↓ cpl + pompe

On trouve que

$\frac{P_B}{\rho g} = \frac{P_A}{\rho g} + (Z_A - Z_B) - \Delta H_{\text{pertes}} + \Delta H_{\text{gain}} + \frac{V_A^2}{2g} - \frac{V_B^2}{2g}$

Si 2 pts sont à la même altitude et débit = cste
(vitesse = cste alors $S = cste$)

$$\Rightarrow \frac{P_B}{\rho g} = \frac{P_A}{\rho g} - \Delta H_{pertes}$$

~~écoulement~~

• Ya écoulement en B si $V_B > 0$

$$\Rightarrow \frac{V_B^2}{2g} = \frac{V_A^2}{2g} + \frac{P_A}{\rho g} - \frac{P_B}{\rho g} + (z_A - z_B) + \Delta H_{pertes} + \Delta H_{gain}$$

Si A pt fixe et $z_A - z_B = 0$
(m cste)

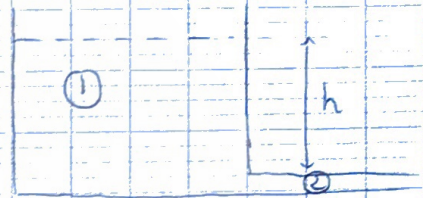
$$\frac{V_B^2}{2g} = \frac{P_A}{\rho g} - \frac{P_B}{\rho g} - \Delta H_{pertes} - \Delta H_{gain}$$

Écoulement si ya pas de pompes et pas de pertes implique $P_A > P_B$

⇒ Gradient de pression

• $\Delta p^* = \rho g \Delta H$ pr une vitesse moy cste entre les 2 pts.

Remarque



① → Reservoir de surface S qui contient un fluide qui va s'écouler de la conduite.

② Conduite de type percule diamètre D.

a) Débit de la conduite

$$q_v = \frac{\pi D^4}{128 \mu l} \Delta p^* = \frac{\pi D^4}{128 \mu l} \rho g h$$

• $\Delta p^* = \Delta p$ de la conduite pck de conduite $z = cste$

• h va varier cependant pck le reservoir se vide.

b) Vol qui sort du reservoir = vol qui rentre de la conduite

$$V = S \times \frac{dh}{dt}$$

$$V = q_v \times dt$$

Conservat° s'écrit

$$S dh = (-) q_v \times dt$$

↓
pck de le reservoir c une pert
et de la conduite c est un gain

