

## TD n°1 de Dynamique des fluides

### Écoulement dans un tube cylindrique

On considère un écoulement d'eau à débit constant  $Q = 4.7 \times 10^{-5} \text{ m}^3 \text{ s}^{-1}$  dans une conduite cylindrique de rayon  $R = 1 \text{ cm}$  et de longueur  $L = 1 \text{ m}$ .

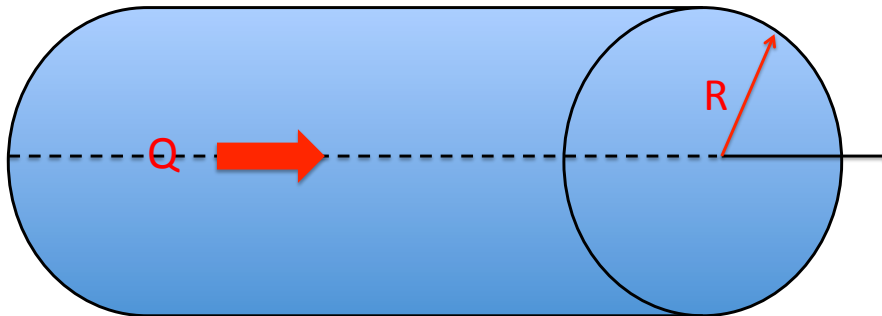


FIGURE 1 –

Q1) Simplifier au maximum les équations de Navier-Stokes dans ce cas.

Q2) Expliquer comment vous procéderiez pour calculer le profil de l'écoulement et si possible donner une expression des pertes de pression.

### Propriété de l'eau

On supposera en première approximation que la densité de l'eau est environ égale à  $\rho = 1000 \text{ kg m}^{-3}$  et que sa viscosité est de l'ordre de  $10^{-3} \text{ Pa.s}$ .

### Equations de Navier-Stokes incompressibles

Conservation de la masse

$$\text{div}(\vec{v}) = 0$$

Conservation de la quantité de mouvement

$$\rho \left( \frac{\partial \vec{v}}{\partial t} + \vec{v} \cdot \nabla(\vec{v}) \right) = \mu \Delta \vec{v} - \vec{\nabla} p + \rho \vec{g}$$

## Expression des opérateurs différentiels en coordonnées cylindriques :

### Opérateur gradient en coordonnées cylindriques

$$\vec{\nabla} f = \frac{\partial f}{\partial r} \vec{e}_r + \frac{1}{r} \frac{\partial f}{\partial \theta} \vec{e}_\theta + \frac{\partial f}{\partial z} \vec{e}_z$$

### Opérateur de divergence en coordonnées cylindriques

$$\text{div}(\vec{u}) = \frac{\partial u_r}{\partial r} + \frac{1}{r} \left( \frac{\partial u_\theta}{\partial \theta} + u_r \right) + \frac{\partial u_z}{\partial z}$$

### Opérateur laplacien en coordonnées cylindriques

$$\Delta \vec{u} = \begin{bmatrix} \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left( r \frac{\partial u_r}{\partial r} \right) + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 u_r}{\partial \theta^2} + \frac{\partial^2 u_r}{\partial z^2} - \frac{1}{r^2} \left( u_r + 2 \frac{\partial u_\theta}{\partial \theta} \right) \\ \frac{\partial}{\partial r} \left( \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} r u_\theta \right) + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 u_\theta}{\partial \theta^2} + \frac{\partial^2 u_\theta}{\partial z^2} + \frac{2}{r^2} \frac{\partial u_r}{\partial \theta} \\ \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left( r \frac{\partial u_z}{\partial r} \right) + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 u_z}{\partial \theta^2} + \frac{\partial^2 u_z}{\partial z^2} \end{bmatrix}$$