

Fluides et Electromagnetisme

David Wiedemann

Table des matières

1	Notations du cours et maths necessaires	2
1.1	Scalaires et Vecteurs	2
1.2	L'operateur ∇ (nabla) et la definition du gradient, de la divergence et du rotationnel	2
1.3	Formules d'integration	3
2	Fluides au repos	3
2.1	Introduction	3
2.2	Densite de fluide	4
3	Pression dans un fluide	4
3.1	Pression hydrostatique	4

List of Theorems

4	Theorème (Theoreme du gradient)	3
5	Theorème (Theoreme de La divergence(de Gauss))	3
6	Theorème (Theoreme de Stokes)	3

1 Notations du cours et maths necessaires

1.1 Scalaires et Vecteurs

On distingue les quantites scalaires (pression, masse, la charge electrique) et les quantites vectorielles (vitesse, force) .

Dans un repere 3D, les vecteurs de base unitaires e_x, e_y, e_z

On definit un champ scalaire(resp. vectoriel) par une fonction $p(\vec{r}, t)$ qui depend de la position et du temps.

1.2 L'operateur ∇ (nabla) et la definition du gradient, de la divergence et du rotationnel

En coordonnees cartesiennes, on a

$$\nabla = \left(\frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z} \right)$$

On note

$$\frac{\partial p}{\partial x}(\vec{r}, t) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{p(x+h, y, z, t) - p(x, y, z, t)}{h}$$

- Le gradient, note ∇f d'un champ scalaire $f(\vec{r}, t)$ est un champ vectoriel donne par

$$\nabla f(\vec{r}, t) = e_x \frac{\partial f}{\partial x} + e_y \frac{\partial f}{\partial y} + e_z \frac{\partial f}{\partial z}$$

- La divergence, notee $\nabla \cdot \vec{u}$ d'un champ vectoriel $\vec{u}(\vec{r}, t)$ est un champ scalaire donne par

$$\nabla \cdot \vec{u} = \frac{\partial u_x}{\partial x} + \frac{\partial u_y}{\partial y} + \frac{\partial u_z}{\partial z}$$

- Le rotationnel $\nabla \times \vec{u}$ d'un champ vectoriel est un champ vectoriel donne par

$$\nabla \times \vec{u}(\vec{r}, t) = \left(\frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z} \right) \times (u_x, u_y, u_z)$$

Remarque

On peut utiliser ∇ comme un vecteur, mais il faut faire attention a ce que les operations sont pas commutatives.

Remarque

Souvent, on ecrit ∂_x pour $\frac{\partial}{\partial x}$

Remarque

Les expressions du gradient, divergence, rotationnel sont independantes du systeme de coordonnees

1.3 Formules d'intégration

Theorème 4 (Theoreme du gradient)

Soit un volume V quelconque dans l'espace et soit S la surface fermée limitant le volume V (on note $S = \partial V$).

A chaque element de la surface, on assimile un vecteur orthogonal a la surface en ce point. On le note $d\vec{S}$ et il represente le "petit element" de surface.

Alors on a

$$\int \int_S f d\vec{S} = \int \int \int_V \nabla f dV$$

Theorème 5 (Theoreme de La divergence(de Gauss))

Le flux d'un champ vectoriel $\vec{A}(\vec{r}, t)$ au travers d'une surface S :

$$\phi = \int \int_S \vec{A} \cdot d\vec{S}$$

Soit une surface fermée $S = \partial V$ et $d\vec{S}$ qui point vers l'exterieur de V , alors on a

$$\int \int_S \vec{A} \cdot d\vec{S} = \int \int \int_V (\nabla \cdot \vec{A}) dV$$

Theorème 6 (Theoreme de Stokes)

On definit la circulation d'un champ vectoriel $\vec{A}(\vec{r}, t)$ le long d'une courbe fermée Γ :

$$\Sigma = \oint_{\Gamma} \vec{A} \cdot d\vec{l}$$

Dans ce cas la, on a

$$\oint_{\Gamma} \vec{A} \times d\vec{l} = \int \int_S (\nabla \times \vec{A}) \cdot d\vec{S}$$

L'orientation relative de $d\vec{l}$ et $d\vec{S}$ est donnée par la regle de la main droite.

2 Fluides au repos

2.1 Introduction

On appelle un fluide un corps qui est a l'etat liquide, gazeux, ou plasma, systeme d'un grand nombre de particules qui est susceptible de s'écouler facilement.

Autrement dit, un corps deformable/qui n'a pas de forme propre.

Pour beaucoup d'applications : un fluide est decrit par sa densite de masse $\rho(\vec{r}, t)$, la pression ($p(\vec{r}, t)$) et la vitesse $\vec{u}(\vec{r}, t)$

Dans ce chapitre, on suppose $\vec{u}(\vec{r}, t) = 0, \rho(\vec{r}, t) = \rho(\vec{r})$ et $p(\vec{r}, t) = p(\vec{r})$

2.2 Densite de fluide

Supposons un recipient avec un fluide dedans et un systeme de coordonnees.

On note

$$\bar{\rho} = \frac{\Delta m}{\Delta V}$$

pour la densite moyenne.

On prend ensuite la limite $\Delta V \rightarrow dV$ et on obtient ainsi

$$\rho(\vec{r}, t) = \lim_{\Delta V \rightarrow dV} \frac{\Delta m}{\Delta V}$$

Lecture 2: Pression dans un fluide

Fri 26 Feb

3 Pression dans un fluide

La pression dans un fluide est definie par la force par unite de surface exercee par le fluide sur une paroi ou sur une autre partie du fluide. Cette force sera perpendiculaire a la surface. On note

$$\vec{dF} \left[\frac{N}{m^2} = \text{Pascal} = \text{Pa} \right] = p d\vec{S}$$

La pression est donnee par un champ scalaire.

L'isotropie de la pression suit naturellement dans le cas ou il n'y a pas de forces de cisaillement(= forces tangentielles a la surface)

3.1 Pression hydrostatique

On veut determiner $p(\vec{r})$ pour un fluide au repos.

On supposera un fluide incompressible (la densite est constante).

On considere un recipient contenant un fluide et un pave droit de dimension dy, dx et $z_2 - z_1$.

On utilise

$$\sum_i \vec{F}_i = 0$$

selon z .

On a donc une force F_1 s'appliquant en haut et F_2 s'appliquant en bas et finalement F_g , on a donc

$$F_1 + F_g - F_2 = 0$$

$$p(z_1)dx dy + \rho dx dy (z_2 - z_1)g - p(z_2)dx dy = 0$$

$$p(z_2) = p(z_1) + \rho g(z_2 - z_1)$$

pour z_1 et $z_2 = h$, on trouve

$$p(h) = p(0) + \rho gh = p_0 + \rho gh$$

Ainsi, la variation d'un fluide au repos ne depend que de la profondeur, mais est independante de la forme du fluide et ne varie pas perpendiculairement a la pesanteur.