Ecoulements Elementaires classe

June 6, 2022

1 Écoulements Élémentaires

Avec ce TP numérique, nous allons nous familiariser à plusieurs écoulements de bases qui nous serviront à construire la théorie des profils portants.

1.1 Objectifs de la séance

Comprendre le lien entre les formules mathématiques et la structure des écoulements.

1.1.1 Modules python et fonctions pour les graphiques

N'oubliez pas d'excuter les cellules de code suivantes sinon les modules, variables et fonctions ne seront pas connues.

```
[1]: import numpy as np import matplotlib.pyplot as plt
```

```
[2]: plt.rcParams['figure.dpi'] = 100
plt.rcParams['figure.figsize'] = (3,3)
plt.rcParams['font.size'] = 12
```

Voici des petites fonctions pour vous aider dans les tracés.

```
[3]: def plot_contours_phi_psi(X,Y,PHI,PSI,titre=None,Ncontours=25):

"""

X et Y sont des tableaux de coordonnées du plan

PHI et PSI sont les fonctions potentiel et courant évaluées sur cette grille

Vous pouvez ajouter un titre du graphique sous la forme d'une chaine de

→ caractères.

Vous pouvez changez le nombres de contours avec la variable Ncontours

"""

plt.contour(X,Y,PHI,Ncontours,cmap=plt.cm.Blues)

plt.contour(X,Y,PSI,Ncontours,linestyles='dashed',cmap=plt.cm.Reds)

plt.xlabel('x')

plt.ylabel('y')

plt.axis('image')

if not titre is None:

plt.title(titre)

plt.show()
```

```
[4]: def plot_lignes_courant(X,Y,U,V,titre=None):

"""

X et Y sont des tableaux de coordonnées du plan

U et V sont les composantes cartésiennes de vitesse évaluées sur cette

→ grille

Vous pouvez ajouter un titre du graphique sous la forme d'une chaine de

→ caractères.

"""

plt.streamplot(X,Y,U,V)

plt.xlabel('x')

plt.ylabel('y')

plt.axis('image')

if not titre is None:

plt.title(titre)

plt.show()
```

1.1.2 Exercice 1 - Rappels théoriques

(avec la prof au tableau) 1. Listez les hypothèses nécessaires pour pouvoir définir un potentiel de vitesse φ et une fonction de courant ψ pour décrire le champ de vitesse. 2. Donnez les équations qui relient la fonction potentiel φ , la fonction courant ψ et les composantes de vitesse en cartésien (u, v). 3. Donnez les équations qui relient la fonction potentiel φ , la fonction courant ψ et les composantes de vitesse en polaire (u_r, u_θ) .

1.1.3 Exercice 2 - Écoulement uniforme

On considère un écoulement uniforme tel que $\vec{V} = V_{\infty}\vec{e}_x$ 1. Rappellez les fonctions $\varphi(x,y)$ et $\psi(x,y)$ qui décrivent cet écoulement dans le plan cartésien.

2. Créez une grille du plan entre les points de coordonnées (-10, -10) et (10, 10) de points uniforméments répartis dans la direction horizontale et verticale. Vous pourrez utiliser les fonctions linspace et meshgrid du module numpy.

NB: Nous utiliserons cette grille dans toute la suite (pensez à executer cette cellule si vous redémarrez le noyau)

Les nombres des points en x et y doivent être identiques pour l'utilisation de streamplot

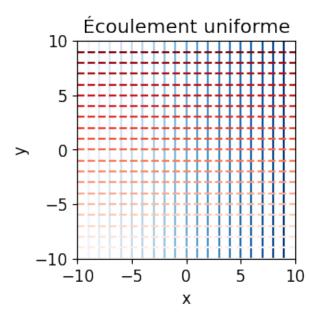
```
[6]: X.shape
```

[6]: (150, 150)

3. Construisez les lignes iso-potentielles et iso-courant à l'aide de la fonction contour de matplotlib. Est-ce que le choix de la valeur de V_{∞} modifiera les contours ?

```
[7]: Vinf = 2.0
PHI = Vinf * X
PSI = Vinf * Y
```

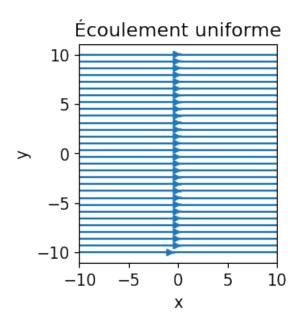
[8]: plot_contours_phi_psi(X,Y,PHI,PSI,titre='Écoulement uniforme')



4. Tracez les lignes de courant avec la fonction streamplot de matplotlib

```
[9]: U = Vinf * np.ones_like(X)
V = np.zeros_like(X)
```

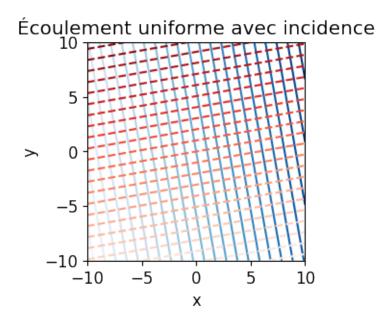
[10]: plot_lignes_courant(X,Y,U,V,titre='Écoulement uniforme')

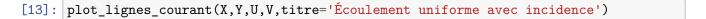


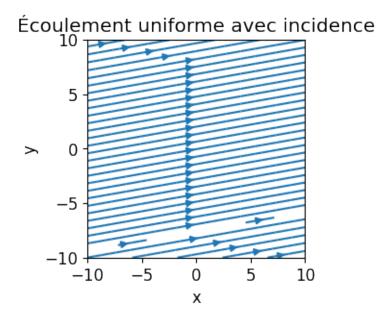
5. L'écoulement uniforme a maintenant une incidence α par rapport à la direction \vec{e}_x . Retrouvez les nouvelles équations de φ et ψ , et tracez les lignes de courants et potentielles.

```
[11]: Vinf = 1.0
alpha = 10 * np.pi / 180. # 10 degres convertis en radians
PHI = Vinf * ( np.cos(alpha)*X + np.sin(alpha)*Y )
PSI = Vinf * ( -np.sin(alpha)*X + np.cos(alpha)*Y )
U = Vinf * np.cos(alpha) * np.ones_like(X)
V = Vinf * np.sin(alpha) * np.ones_like(X)
```

[12]: plot_contours_phi_psi(X,Y,PHI,PSI,titre='Écoulement uniforme avec incidence')







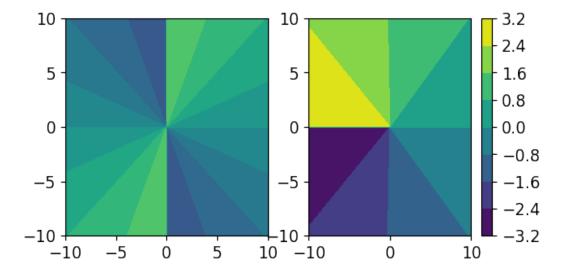
1.1.4 Exercice 3 - Source et puits

On considère un écoulement de source de débit linéique Λ qui l'on notera L dans le code. 1. Rappellez les composantes radiale et tangentielle de vitesse 2. Rappellez les fonctions de courant et potentiel en utilisant les coordonnées cartésiennes.

3. Créez une source en (0,0)

```
[14]: R = np.sqrt(X**2+Y**2)
THETA_OLD = np.arctan(Y/X)
THETA = np.arctan2(Y,X)
```

```
[15]: fig,ax = plt.subplots(1,2,figsize=(6,3))
C0 = ax[0].contourf(X,Y,THETA_OLD,vmin=-np.pi,vmax=np.pi)
C1 = ax[1].contourf(X,Y,THETA,vmin=-np.pi,vmax=np.pi)
plt.colorbar(C1)
plt.show()
```



```
[16]: L = 2.5

PHI = L/(2*np.pi) * np.log(R)

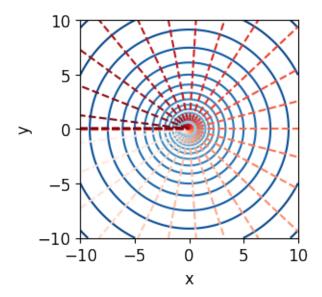
PSI = L/(2*np.pi) * THETA
```

[17]:
$$U = L/(2*np.pi) * np.cos(THETA)/R$$

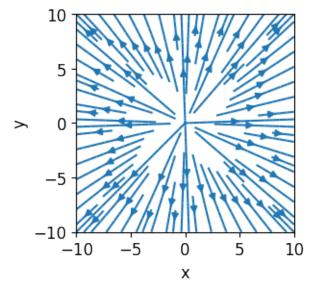
$$V = L/(2*np.pi) * np.sin(THETA)/R$$

4. Tracez les lignes de courant et iso-potentiel

[18]: plot_contours_phi_psi(X,Y,PHI,PSI)

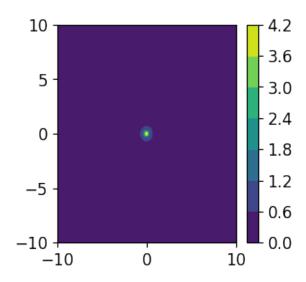


[19]: plot_lignes_courant(X,Y,U,V)



[20]: plt.contourf(X,Y,np.sqrt(U**2+V**2))
plt.colorbar()

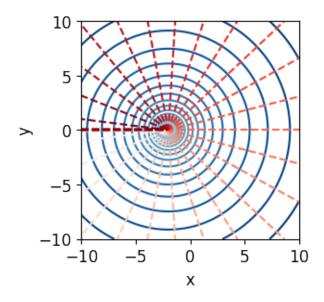
[20]: <matplotlib.colorbar.Colorbar at 0x7f7921a559d0>

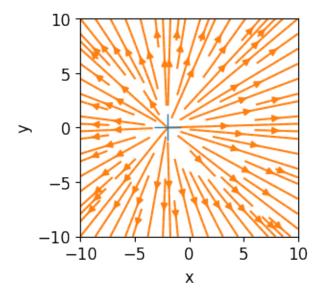


5. Créez une source en (-2,0) et tracez la.

```
[21]: x0 = -2.0
y0 = 0.0
R = np.sqrt((X-x0)**2+(Y-y0)**2)
THETA = np.arctan2(Y-y0,X-x0)
PHI = L/(2*np.pi) * np.log(R)
PSI = L/(2*np.pi) * THETA
U = L/(2*np.pi) * np.cos(THETA)/R
V = L/(2*np.pi) * np.sin(THETA)/R
```

```
[22]: plot_contours_phi_psi(X,Y,PHI,PSI)
plt.plot(x0,y0,marker='+',markersize=20,markeredgewidth=1.0)
plot_lignes_courant(X,Y,U,V)
```





1.1.5 Exercice 4 - Écoulement uniforme et source

Superposez un écoulement uniforme d'incit dence α et une source en (x_0,y_0) . Est ce que l'écoulement est modifié par la position de la source et l'intensité de la vitesse et du débit ?

```
xP = r0 * np.cos(alpha)
yP = r0 * np.sin(alpha)
xS = -r0 * np.cos(alpha)
yS = -r0 * np.sin(alpha)
L = 1.5
```

```
[24]: print(xP,yP)
print(xS,yS)
```

- 1.9805361374831407 0.2783462019201309
- -1.9805361374831407 -0.2783462019201309

L'écoulement uniforme

```
[25]: PHI1 = Vinf * ( np.cos(alpha)*X + np.sin(alpha)*Y )
PSI1 = Vinf * ( -np.sin(alpha)*X + np.cos(alpha)*Y )
U1 = Vinf * np.cos(alpha) * np.ones_like(X)
V1 = Vinf * np.sin(alpha) * np.ones_like(X)
```

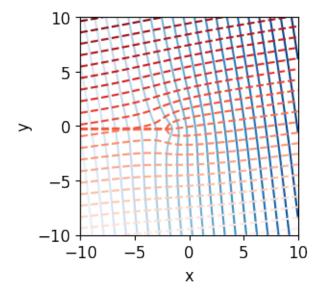
Une source en (x_0, y_0)

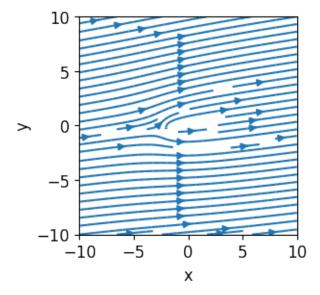
```
[26]: R2 = np.sqrt((X-xS)**2+(Y-yS)**2)
   THETA2 = np.arctan2(Y-yS,X-xS)
   PHI2 = L/(2*np.pi) * np.log(R2)
   PSI2 = L/(2*np.pi) * THETA2
   U2 = L/(2*np.pi) * np.cos(THETA2)/R2
   V2 = L/(2*np.pi) * np.sin(THETA2)/R2
```

La superposition

```
[27]: PHI = PHI1 + PHI2
PSI = PSI1 + PSI2
U = U1 + U2
V = V1 + V2
```

```
[28]: plot_contours_phi_psi(X,Y,PHI,PSI) plot_lignes_courant(X,Y,U,V)
```





Ajoutez un puits pour former l'ovale de Rankine. * Vous pouvez régler l'écoulement sans incidence pour vous faciliter le positionnement. * Faites varier l'intensité et la position relative des sources et puits et celle de la vitesse * Essayez de matérialiser le contour de l'obstacle

```
[29]: # PHI3 = # PSI3 = # U3 = # V3 =
```

```
[30]: R3 = np.sqrt((X-xP)**2+(Y-yP)**2)
THETA3 = np.arctan2(Y-yP,X-xP)
PHI3 = -L/(2*np.pi) * np.log(R3)
PSI3 = -L/(2*np.pi) * THETA3
U3 = -L/(2*np.pi) * np.cos(THETA3)/R3
V3 = -L/(2*np.pi) * np.sin(THETA3)/R3
```

```
[31]: PHI = PHI1 + PHI2 + PHI3
PSI = PSI1 + PSI2 + PSI3
U = U1 + U2 + U3
V = V1 + V2 + V3
```

[32]: plt.contour(X,Y,PSI,levels=(0,))
 plot_contours_phi_psi(X,Y,PHI,PSI)
 plot_lignes_courant(X,Y,U,V)

