

ÉCOULEMENT DANS UN BASSIN

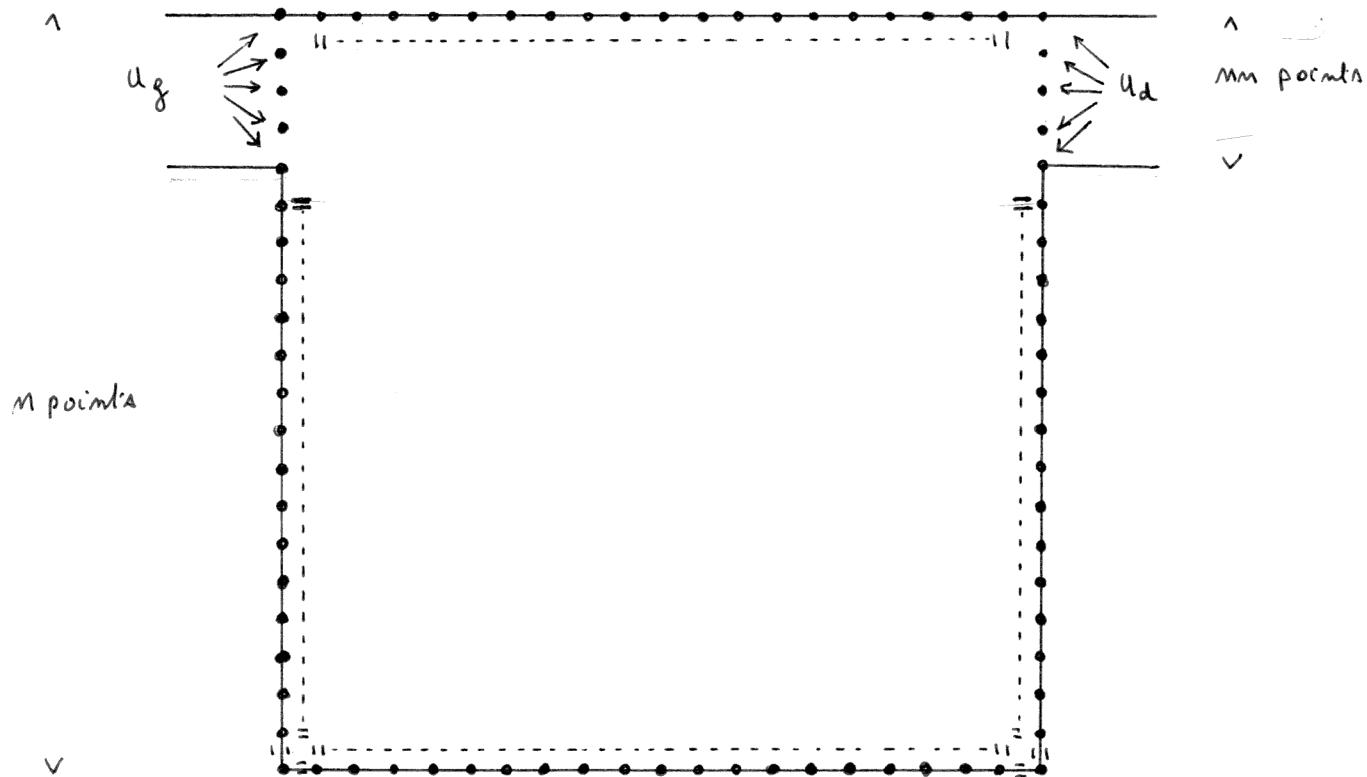
Conditions aux limites pour l'écoulement dans un bassin.

On cherche le potentiel des vitesses u qui obéit à l'équation $\Delta u = 0$.

On risoud itérativement en écrivant partout (sauf sur les bords)

$$u_{ij} = \frac{1}{4} (u_{ij-1} + u_{ij+1} + u_{i-1,j} + u_{i+1,j})$$

avec les conditions aux limites suivantes :



u_g et u_d sont des contraintes, valeurs fixes du potentiel des vitesses à l'entrée et à la sortie du bassin.

Calcul des lignes de champ.

1) Supposons qu'on connaît ~~le champ~~ le champ $\vec{E}(x, y)$ en tout point.

$$\text{On cherche les lignes de champ par l'intégration} \quad E_x = -\frac{\partial V}{\partial x}$$

de leurs équations paramétriques, $x(s)$ étant l'abscisse curviligne sur la courbe.

Le vecteur $(\frac{dx}{ds}, \frac{dy}{ds})$ tangent à la courbe doit être parallèle à \vec{E} et il est unitaire. On a donc:

$$\frac{dx}{ds} = \frac{E_x}{\sqrt{E_x^2 + E_y^2}} \quad \frac{dy}{ds} = \frac{E_y}{\sqrt{E_x^2 + E_y^2}}$$

$E_x(x, y)$ et $E_y(x, y)$ étant connus c'est un système de deux équations différentielles couplées du premier ordre de la forme:

$$x' = F(x, y) \quad y' = G(x, y)$$

que l'on peut résoudre numériquement par Runge-Kutta.

2) En réalité ce qu'on connaît c'est seulement le potentiel, sur un réseau de points $V(x_i, y_j)$ avec

$$\begin{cases} x_i = i \times h \\ y_j = j \times h \end{cases} \quad i = 0, \dots, M_i \quad j = 0, \dots, N_j$$

h étant le pas du réseau exprimé par exemple en mètres.

Pour avoir le champ en un point quelconque de coordonnées (x, y) ~~on fait une interpolation linéaire à deux dimensions.~~ Utilise pour cela la fonction grad qui fait partie de la bibliothèque des fonctions du Magistère et dont le mode d'emploi est fourni à la page suivante.

Jan 14, 09 18:39

gradient_d_une_fonction_de_deux_variables.c

Page 1/1

```
#include<stdio.h>
#include<stdlib.h>
#include<math.h>
#include<bibliofonctions.h>

// La fonction grad calcule le gradient d'une fonction de deux variables
// En entrée :
// ff=tableau-pointeur contenant, aux points du reseau [0,ni-1][0,nj-1], les valeurs de la fonction dont on veut calculer le gradient
// hh=longueur du pas de réseaux, dans une unité au choix (mètres par exemple), la même unité que hh et à l'intérieur du rectangle [hh, (nj-2)hh] [hh, (ni-2)hh]
// x et Y position du point où l'on veut le gradient ff, dans la même unité que hh
// Si le point (x,y) est à l'extérieur du rectangle [hh, (ni-2)hh] [hh, (nj-2)hh], la valeur de la fonction grad est 0 et les valeurs de *gx et *gy sont sans signification
// Si le point (x,y) est à l'intérieur du rectangle [hh, (ni-2)hh] [hh, (nj-2)hh], la valeur de la fonction grad est 1 et les valeurs de *gx et *gy sont les composantes du gradient de ff au point (x,y)

{
    int i,j; double t,u,g1x,g2x,g3x,g4x,g1y,g2y,g3y,g4y;
    t=x/hh; i=(int)floor(t); u=y/hh; j=(int)floor(u);
    if(i<1 || i>nj-3 || j<1 || j>nj-3) {printf("Le point (x,y) n'est pas dans le rectangle [%g,%g][%g,%g] : x=%g y=%g\n", hh, (ni-2)*hh, hh, (nj-2)*hh, x, y); return(0);}

    // Calcul des grads au quatre coins
    g1x=(ff[i+1][j]-ff[i-1][j])/2/hh; g2x=(ff[i+2][j]-ff[i][j])/2/hh; g3x=(ff[i+1][j+1]-ff[i][j+1])/2/hh; g4x=(ff[i+1][j+1]-ff[i+1][j-1])/2/hh;
    g1y=(ff[i+1][j+1]-ff[i+1][j-1])/2/hh; g2y=(ff[i+1][j+1]-ff[i+1][j-1])/2/hh; g3y=(ff[i+1][j+2]-ff[i+1][j]) /2/hh; g4y=(ff[i+1][j+2]-ff[i+1][j]) /2/hh;

    // Calcul du grad en x,y par interpolation linéaire
    *gx=g1x+t*(g2x-g1x)+u*(g3x-g1x)+t*u*(g4x-g1x)+u*(g2y-g1y)+t*u*(g3y-g1y)+t*u*(g4y-g1y);

    return(1);
}

int main()
{
    int i,j,nj=501,nj=701;
    double x,Y,hh,ex,ey;
    double *pot=mat_alloc_double(nj, nj);
    hh=7.2e-3;
    for (i=1;i<nj;i++) for(j=0;j<nj;j++) {x=i*hh; y=j*hh; pot[i][j]=x+2.7*y+8.4*x*y*y; }

    if (grad(pot,nj,hh,x,Y,&ex,&ey)!=1) exit(0);

    printf("ex=%g ey=%g\n", ex, ey);
    printf("ex=%g ey=%g\n", 1+8.4*x*y, 2.7+8.4*x*y);
    return(0);
}
```