

Vent sur une voile : corrigé :

On considère la veine de vent qui se réfléchit sur la voile pendant dt .

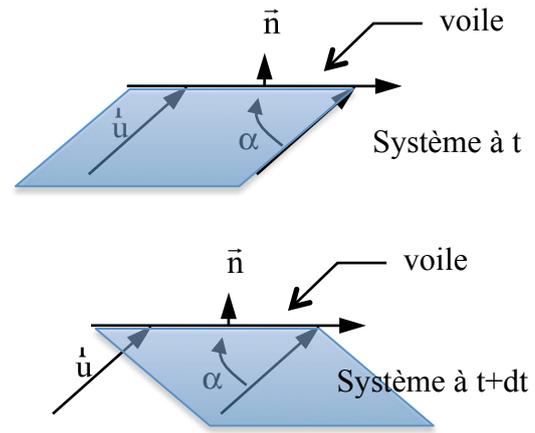
On se place dans le référentiel lié à la voile, que l'on suppose galiléen (le bateau avance constante).

Sa masse est : $dm = D_m \cdot dt = \iint_S \rho \cdot \vec{u} \cdot d\vec{S} \cdot dt = \rho \cdot u \cdot \sin\alpha \cdot S \cdot dt$.

Soit \vec{u}' la vitesse du vent réfléchi par la voile.

La variation de quantité de mouvement est :

$$\begin{aligned} D\vec{p} &= \vec{p}(t + dt) - \vec{p}(t) = dm \cdot \vec{u}' - dm \cdot \vec{u} = dm(\vec{u}' - \vec{u}) \\ &= -dm \cdot 2u \cdot \sin\alpha \cdot \vec{n} = -2\rho S u^2 \cdot \sin^2\alpha \cdot dt \cdot \vec{n} \end{aligned}$$



Les forces exercées sur la veine de vent sont :

- les forces de pression dues à l'air autour de cette veine, supposé à pression P_0 uniforme ;
- la force de pression exercée par la voile $\overrightarrow{F_{voile/vent}} = -\overrightarrow{F_{vent/voile}}$.

Si la voile n'était pas présente, la résultante des forces de pression dues à P_0 serait nulle ; on en déduit que cette force est $P_0 \cdot S \cdot \vec{n}$.

Le théorème de la quantité de mouvement s'écrit :

$$\frac{D\vec{p}}{Dt} = -2\rho S u^2 \cdot \sin^2\alpha \cdot \vec{n} = P_0 \cdot S \cdot \vec{n} + \overrightarrow{F_{voile/vent}}$$

La voile est soumise :

- A la force exercée par la veine de vent précédente $\overrightarrow{F_{vent/voile}} = -\overrightarrow{F_{voile/vent}}$;
- A la force exercée par l'air situé de l'autre côté de la voile, supposé à P_0 : $-P_0 \cdot S \cdot \vec{n}$

La résultante de ces forces est :

$$\overrightarrow{F_{totale/voile}} = 2\rho S u^2 \cdot \sin^2\alpha \cdot \vec{n}$$

La composante propulsive de cette force est la projection sur la direction de \vec{V} , vitesse du bateau.

On a donc :

$$F_{prop} = 2\rho S u^2 \cdot \sin^2\alpha \cdot \cos\alpha$$

La dérivée de cette force propulsive par rapport à α (ou un tracé) montre que le maximum correspond à :

$$\tan^2\alpha = 2, \text{ soit } \alpha = 54,7^\circ$$

Tige dans un fluide visqueux : corrigé :

a) Le système considéré est le fluide contenu à l'instant t dans le cylindre de longueur L entre les rayons $r=a$ et r quelconque $< R$.

La variation de quantité de mouvement de ce système est nulle car l'écoulement est stationnaire et la vitesse ne dépend que de r .

Les forces exercées sur le système sont :

- les forces de viscosité exercées par la tige en $r = a$:

$$\overrightarrow{F_{\text{tige/système}}} = -\eta \left(\frac{dv(r)}{dr} \right)_{r=a} \cdot 2\pi a L \cdot \vec{u}_z$$

- les forces de viscosité exercées par le fluide entourant le système :

$$\overrightarrow{F_{\text{fluide/système}}} = \eta \frac{dv(r)}{dr} \cdot 2\pi r L \cdot \vec{u}_z$$

Le théorème du centre de masse appliqué au système s'écrit :

$$\frac{D\vec{p}}{Dt} = \overrightarrow{F_{\text{tige/système}}} + \overrightarrow{F_{\text{fluide/système}}}$$

soit en projection sur Oz :

$$\frac{dv(r)}{dr} \cdot r = \left(\frac{dv(r)}{dr} \right)_{r=a} \cdot a$$

Le champ des vitesses s'obtient par intégration :

$$v(r) = \left(\frac{dv(r)}{dr} \right)_{r=a} \cdot a \cdot \ln(r) + A$$

Les conditions aux limites sont :

$$v(R) = 0 \text{ et } v(a) = U$$

On en déduit :

$$v(r) = U \cdot \frac{\ln\left(\frac{r}{R}\right)}{\ln\left(\frac{a}{R}\right)}$$

La force exercée par le fluide sur la tige sur une longueur L de fluide est :

$$\overrightarrow{F_{\text{fluide/tige}}} = +\eta \left(\frac{dv(r)}{dr} \right)_{r=a} \cdot 2\pi a L \cdot \vec{u}_z$$

soit :

$$\overrightarrow{F_{\text{fluide/tige}}} = +\eta \frac{U}{\ln\left(\frac{a}{R}\right)} \cdot 2\pi L \cdot \vec{u}_z = -\eta \frac{1}{\ln(R/a)} \cdot 2\pi L \cdot \vec{U}$$

La force par unité de longueur est donc :

$$\frac{\overrightarrow{F_{\text{fluide/tige}}}}{L} = -\frac{2\pi\eta}{\ln(R/a)} \cdot \vec{U}$$

La puissance dissipée par unité de longueur est donc :

$$P = \frac{\overrightarrow{F_{\text{fluide/tige}}}}{L} \cdot \vec{U} = -\frac{2\pi\eta}{\ln(R/a)} \cdot U^2$$