

Exemple de présentation beamer - \LaTeX :
début d'un séminaire sur la modélisation de la turbulence pour la CFD

Emmanuel Plaut

1 Motivations - Approche RANS :

exemples & **problèmes** révélés par des **tests a priori** utilisant une base de données DNS

2 Conclusion

1 Motivations :

les écoulements turbulents sont omniprésents dans la nature et l'industrie...

Ils impliquent des **fluctuations de très petites échelles spatiales et temporelles**

⇒ **DNS et même LES impossibles**

⇒ **besoin de modèles de turbulence pour la CFD !**

1 Motivations : équations des modèles de turbulence pour la CFD
très souvent construites à partir d'analyses physico - dimensionnelles,
 dans le brouillard pour les modèles les plus anciens !
Approche plus systématique possible,
 au vu des progrès réalisés en expérimentations et DNS ?

1 Motivations : équations des modèles de turbulence pour la CFD
très souvent construites à partir d'analyses physico - dimensionnelles,
dans le brouillard pour les modèles les plus anciens !
Approche plus systématique possible,
au vu des progrès réalisés en expérimentations et DNS ?

Ici, approche RANS : bases, exemples, questions & problèmes

- 1.1 Moyenne de Reynolds, Hypothèse de viscosité turbulente de Boussinesq (1870s)
- 1.2 **Énergie cinétique turbulente k , dissipation turbulente ϵ** (1970s)

Launder & Spalding 1974 modèle $k - \epsilon$: **tests a priori** avec la base de données DNS de Lee & Moser 2015 :
équation de k ok! **mais** équation de ϵ mauvaise !

1.1 Approche RANS : équation de \mathbf{V} - Modèles à viscosité turbulente

- **Décomposition de Reynolds** : champs de vitesse et pression : **moyenne** + **fluctuations** :

$$\underbrace{v_i}_{\text{composante de vitesse}} = \underbrace{\bar{v}_i}_{\text{moyenne } V_i} + \underbrace{u_i}_{\text{fluctuations}}$$

$$\underbrace{p}_{\text{pression}} = \underbrace{\bar{p}}_{\text{moyenne } P} + \underbrace{\tilde{p}}_{\text{fluctuations}}$$

- Insertion dans l'équation de Navier-Stokes :

$$\rho[\partial_t v_i + \partial_{x_j}(v_i v_j)] = \partial_{x_j}(\sigma_{ij}) = -\partial_{x_i} p + \partial_{x_j}(\tau_{ij})$$

avec le **tenseur des contraintes visqueuses** $\tau_{ij} = 2\mu D_{ij}(\mathbf{v})$ partie de $\sigma_{ij} = -p\delta_{ij} + 2\mu D_{ij}(\mathbf{v})$,

μ viscosité dynamique, $D_{ij}(\mathbf{v}) = \frac{1}{2}(\partial_{x_j} v_i + \partial_{x_i} v_j) =$ **tenseur des taux de déformation.**

Prise de moyenne... Comme $\overline{v_i v_j} = \bar{v}_i \bar{v}_j + \overline{u_i u_j} \rightarrow$ **équation RANS exacte :**

$$\rho[\partial_t V_i + \partial_{x_j}(V_i V_j)] = -\partial_{x_i} P + \partial_{x_j}(2\mu S_{ij}(\mathbf{V})) + \partial_{x_j}(\tau_{ij}) \quad (\text{Veq})$$

avec le **tenseur des contraintes de Reynolds** $\tau_{ij} = -\rho \overline{u_i u_j} = -\rho \text{covariance}(v_i v_j)$

\longleftrightarrow **influence des fluctuations turbulentes sur le champ moyen.**

1.1 Approche RANS : équation de \mathbf{V} - Modèles à viscosité turbulente

- Équation de Navier-Stokes

$$\rho[\partial_t v_i + \partial_{x_j}(v_i v_j)] = -\partial_{x_i} p + \partial_{x_j}(\tau_{ij})$$

avec le **tenseur des contraintes visqueuses** $\tau_{ij} = 2\mu D_{ij}(\mathbf{v})$ partie de $\sigma_{ij} = -p\delta_{ij} + 2\mu D_{ij}(\mathbf{v})$,

→ **équation RANS exacte** $\rho[\partial_t V_i + \partial_{x_j}(V_i V_j)] = -\partial_{x_i} P + \partial_{x_j}(2\mu S_{ij}(\mathbf{V})) + \partial_{x_j}(\tau_{ij})$ (Veq)

avec le **tenseur des contraintes de Reynolds** $\tau_{ij} = -\rho \overline{u_i u_j} = -\rho \text{covariance}(v_i v_j)$

$k = \frac{1}{2} \overline{u_i u_i}$ = **énergie cinétique turbulente** (massique) = 0 à la paroi

1.1 Approche RANS : équation de \mathbf{V} - Modèles à viscosité turbulente

- Équation de Navier-Stokes

$$\rho[\partial_t v_i + \partial_{x_j}(v_i v_j)] = -\partial_{x_i} p + \partial_{x_j}(\tau_{ij})$$

avec le **tenseur des contraintes visqueuses** $\tau_{ij} = 2\mu D_{ij}(\mathbf{v})$ partie de $\sigma_{ij} = -p\delta_{ij} + 2\mu D_{ij}(\mathbf{v})$,

→ **équation RANS exacte** $\rho[\partial_t V_i + \partial_{x_j}(V_i V_j)] = -\partial_{x_i} P + \partial_{x_j}(2\mu S_{ij}(\mathbf{V})) + \partial_{x_j}(\tau_{ij})$ (Veq)

avec le **tenseur des contraintes de Reynolds** $\tau_{ij} = -\rho \overline{u_i u_j} = -\rho \text{covariance}(v_i v_j)$

- **Hypothèse de viscosité turbulente :**

« loi de comportement » des écoulements turbulents « isotropes » :

$$\tau_{ij} = -\frac{2}{3}\rho k\delta_{ij} + 2\mu_t S_{ij}(\mathbf{V})$$

avec μ_t **viscosité turbulente** dynamique, $k = \frac{1}{2}\overline{u_i u_i}$ = **énergie cinétique turbulente** (massique) = 0 à la paroi

1.1 Approche RANS : équation de \mathbf{V} - Modèles à viscosité turbulente

- Équation de Navier-Stokes

$$\rho[\partial_t v_i + \partial_{x_j}(v_i v_j)] = -\partial_{x_i} p + \partial_{x_j}(\tau_{ij})$$

avec le **tenseur des contraintes visqueuses** $\tau_{ij} = 2\mu D_{ij}(\mathbf{v})$ partie de $\sigma_{ij} = -p\delta_{ij} + 2\mu D_{ij}(\mathbf{v})$,

→ **équation RANS exacte**
$$\rho[\partial_t V_i + \partial_{x_j}(V_i V_j)] = -\partial_{x_i} P + \partial_{x_j}(2\mu S_{ij}(\mathbf{V})) + \partial_{x_j}(\tau_{ij}) \quad (\text{Veq})$$

avec le **tenseur des contraintes de Reynolds** $\tau_{ij} = -\rho \overline{u_i u_j} = -\rho \text{covariance}(v_i v_j)$

- **Hypothèse de viscosité turbulente :**

« loi de comportement » des écoulements turbulents « isotropes » :

$$\tau_{ij} = -\frac{2}{3}\rho k \delta_{ij} + 2\mu_t S_{ij}(\mathbf{V})$$

avec μ_t **viscosité turbulente** dynamique, $k = \frac{1}{2}\overline{u_i u_i}$ = **énergie cinétique turbulente** (massique) = 0 à la paroi

→ **équation RANS modèle**
$$\rho[\partial_t V_i + \partial_{x_j}(V_i V_j)] = -\partial_{x_i} (P + \underbrace{\frac{2}{3}\rho k}_{\text{effet Bernoulli turbulent}}) + 2\partial_{x_j} [(\mu + \underbrace{\mu_t}_{\text{mélange ou transport turbulent}}) D_{ij}(\mathbf{V})]$$

effet
Bernoulli
turbulent

mélange
ou transport
turbulent

1.2 Approche RANS : équation de k

- Équation de k exacte :

$$\partial_t k + V_j \partial_{x_j} k = \partial_{x_j} (\nu \partial_{x_j} k) - \partial_{x_j} \left(\frac{1}{\rho} \overline{p' u_j} + \frac{1}{2} \overline{u_i u_i u_j} \right) + (\partial_{x_j} V_i) \frac{\tau_{ij}}{\rho} - \epsilon \quad (\text{keq})$$

avec la viscosité cinématique $\nu = \mu/\rho$, la **dissipation turbulente** $\epsilon = \nu \overline{(\partial_{x_j} u_i)(\partial_{x_j} u_i)}$.

1.2 Approche RANS : équation de k

- Équation de k exacte :

$$\partial_t k + V_j \partial_{x_j} k = \partial_{x_j} (\nu \partial_{x_j} k) - \partial_{x_j} \left(\frac{1}{\rho} \overline{p' u_j} + \frac{1}{2} \overline{u_i u_i u_j} \right) + (\partial_{x_j} V_i) \frac{\tau_{ij}}{\rho} - \epsilon \quad (\text{keq})$$

avec la viscosité cinématique $\nu = \mu/\rho$, la **dissipation turbulente** $\epsilon = \nu \overline{(\partial_{x_j} u_i)(\partial_{x_j} u_i)}$.

- **Hypothèse de viscosité turbulente** → avant dernier terme de droite dans (keq) est **terme de production** :

$$P_k = (\partial_{x_j} V_i) \frac{\tau_{ij}}{\rho} = 2\nu_t S_{ij}(\mathbf{V}) S_{ij}(\mathbf{V}) > 0$$

avec $\nu_t = \mu_t/\rho =$ **viscosité turbulente cinématique**...

1.2 Approche RANS : équation de k

- Équation de k exacte :

$$\partial_t k + V_j \partial_{x_j} k = \partial_{x_j} (\nu \partial_{x_j} k) - \partial_{x_j} \left(\frac{1}{\rho} \overline{p' u_j} + \frac{1}{2} \overline{u_i u_i u_j} \right) + (\partial_{x_j} V_i) \frac{\tau_{ij}}{\rho} - \epsilon \quad (keq)$$

avec la viscosité cinématique $\nu = \mu/\rho$, la **dissipation turbulente** $\epsilon = \nu \overline{(\partial_{x_j} u_i)(\partial_{x_j} u_i)}$.

- **Hypothèse de viscosité turbulente** → avant dernier terme de droite dans (keq) est **terme de production** :

$$P_k = (\partial_{x_j} V_i) \frac{\tau_{ij}}{\rho} = 2\nu_t S_{ij}(\mathbf{V}) S_{ij}(\mathbf{V}) > 0$$

avec $\nu_t = \mu_t/\rho =$ **viscosité turbulente cinématique**...

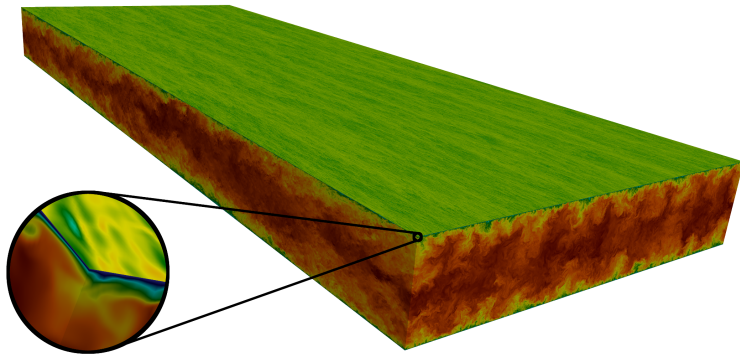
aussi utilisée pour modéliser les **couplages pression - vitesse** et les **moments d'ordre 3** dans (keq) :

$$-\partial_{x_j} \left(\frac{1}{\rho} \overline{p' u_j} + \frac{1}{2} \overline{u_i u_i u_j} \right) = \partial_{x_j} (\nu_t \partial_{x_j} k)$$

→ **Équation modèle standard de k** : $\partial_t k + V_j \partial_{x_j} k = \partial_{x_j} [(\nu + \nu_t) \partial_{x_j} k] + P_k - \epsilon$. (keq)

1.2 Équation modèle standard de k testée sur les DNS en canal plan de Lee & Moser 2015

- Base ouverte sur le web : galerie et champs moyens sur <https://turbulence.odn.utexas.edu>
- 5 cas pour 5 valeurs du nombre de Reynolds Re_τ basé sur la vitesse de frottement
- Visu du cas 5 à haut $Re_\tau = 5200$:



Conclusion

- Sur la science : ce contenu ressemble au début de séminaires que j'ai donnés au printemps 2022...
Je ne mets pas tout sur le web, disons que c'est « confidentiel » 😞
- Sur \LaTeX : à vous de jouer maintenant 😊