

### Exercice de Cinématique des Milieux Continus

Un fluide s'écoule dans la région située entre deux demi-plans perpendiculaires. On considère le repère cartésien orthonormé  $(O, e_i)$  tel que les deux demi-plans soient  $(x_1 = 0, x_2 \geq 0)$  et  $(x_1 \geq 0, x_2 = 0)$ , et que la région occupée par le fluide soit  $(x_1 \geq 0, x_2 \geq 0)$ . Dans ce repère, la description lagrangienne du mouvement du fluide nous est donnée par les équations :

$$\begin{cases} x_1(X_i, t) = X_1 \exp\left(\frac{t}{\tau}\right) \\ x_2(X_i, t) = X_2 \exp\left(-\frac{t}{\tau}\right) \\ x_3(X_i, t) = X_3 \end{cases}$$

Les  $X_i$  sont les coordonnées d'une particule dans la configuration de référence, et les  $x_i$  sont les coordonnées de la particule au temps  $t$ . La constante  $\tau > 0$  est le temps caractéristique de l'écoulement.

1. Donner la description eulerienne du mouvement.
2. Déterminer le tenseur des déformations de Green-Lagrange noté  $\underline{\underline{E}}(X_i, t)$ .
3. Calculer le déplacement  $\underline{U}(X_i, t)$ .
4. Expliciter les hypothèses afin d'avoir une transformation infinitésimale, ie  $\left\| \frac{\partial \underline{U}}{\partial \underline{M}_0} \right\| \ll 1$ .  
On pourra utiliser la norme infinie définie par :

$$\|A\|_{\infty} = \max_{1 \leq i \leq 3} \sum_{j=1}^3 |A_{ij}|$$

5. En déduire le tenseur des déformations linéarisé noté  $\underline{\underline{\epsilon}}(\underline{U})$ .

## Eléments de correction

1. Description eulerienne du mouvement :

$$\begin{cases} \dot{x}_1 = \frac{1}{\tau}x_1 \\ \dot{x}_2 = -\frac{1}{\tau}x_2 \\ \dot{x}_3 = 0 \end{cases}$$

2.

$$\underline{\underline{F}} = \frac{\partial \underline{M}}{\partial \underline{M}_0} = \begin{bmatrix} \exp(\frac{t}{\tau}) & 0 & 0 \\ 0 & \exp(-\frac{t}{\tau}) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Sachant que  $\underline{\underline{E}} = \frac{1}{2}(\underline{\underline{F}}^T \cdot \underline{\underline{F}} - \underline{\underline{1}})$ , on en déduit que :

$$\underline{\underline{E}} = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} \exp(2\frac{t}{\tau}) - 1 & 0 & 0 \\ 0 & \exp(-2\frac{t}{\tau}) - 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

3.

$$\underline{U}(X_i, t) = \underline{OM}(X_i, t) - \underline{OM}_0 = \begin{pmatrix} X_1(\exp(\frac{t}{\tau}) - 1) \\ X_2(\exp(-\frac{t}{\tau}) - 1) \\ 0 \end{pmatrix}$$

4.

$$\frac{\partial \underline{U}}{\partial \underline{M}_0} = \begin{bmatrix} \exp(\frac{t}{\tau}) - 1 & 0 & 0 \\ 0 & \exp(-\frac{t}{\tau}) - 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\|\frac{\partial \underline{U}}{\partial \underline{M}_0}\|_{\infty} = \exp(\frac{t}{\tau}) - 1$$

La transformation est infinitésimale si :

$$\frac{t}{\tau} \ll 1$$

5.

$$\underline{\underline{\epsilon}}(\underline{U}) = \begin{bmatrix} \exp(\frac{t}{\tau}) - 1 & 0 & 0 \\ 0 & \exp(-\frac{t}{\tau}) - 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$