

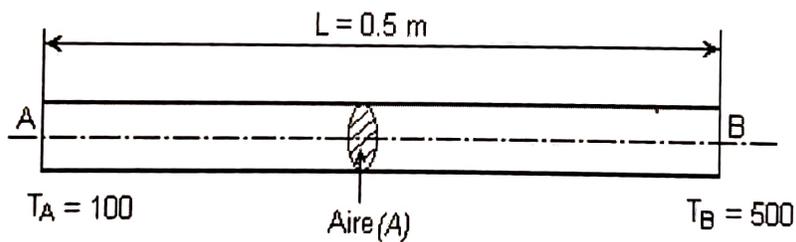
**TD #2 (Chapitre 2 : Méthode des volumes pour les problèmes de diffusion)**

**Exo. 1**

Considérer le problème de la conduction de chaleur dans une barre cylindrique, sans source de chaleur, dont ses extrémités sont maintenues à des températures constantes respectivement de 100°C et 500°C. Le problème unidimensionnel (1-D) schématisé dans la *figure 1* est gouverné par :

$$\frac{d}{dx} \left( k \frac{dT}{dx} \right) = 0$$

Calculer, en régime permanent, la distribution de la température le long de la barre. La conductivité thermique  $k$  égale à 1000 W/m.K, et la section  $A$  est  $10 \times 10^{-3}$  m.



*Figure 1*

Exo. 1

Le problème unidimensionnel (1-D) schématisé sur la fig. 1 est gouverné par:

$$\frac{d}{dx} \left( K \frac{dT}{dx} \right) = 0 \quad \text{--- (1)}$$

Divisons la longueur de la barre en 05 volumes de contrôle égaux,  $\delta x = 9 \text{ cm}$ .  
L'intégration de l'eq. (1) sur un volume de contrôle (à composer avec l'eq. 2.10, chapitre #2) donne:

$$\left( \underbrace{\frac{K_e A_e}{\delta x}}_{a_p} + \underbrace{\frac{K_w A_w}{\delta x}}_{a_w} \right) T_p = \underbrace{\left( \frac{K_w A_w}{\delta x} \right)}_{a_w} T_w + \underbrace{\left( \frac{K_e A_e}{\delta x} \right)}_{a_e} T_e \quad \text{--- (2)}$$

Avec:  $K_e = K_w = K$ ,  $A_e = A_w = A$ ,  $\delta x_{pE} = \delta x_{wP} = \delta x$ , l'équation discrétisée pour les nœuds (2), (3), (4) est:

$$a_p T_p = a_w T_w + a_e T_e \quad \text{--- (3)}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} a_w = \frac{K A}{\delta x} \\ a_e = \frac{K A}{\delta x} \\ a_p = a_w + a_e - s_p \\ s_u = 0 \\ s_p = 0 \end{array} \right.$$

Les nœuds (1) et (5) sont des nœuds limites, et par conséquent exigent une attention spéciale (ou un traitement spécial).

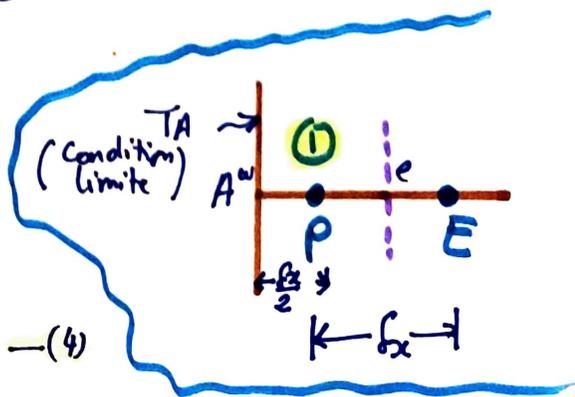
Nœud (1): L'intégration de l'eq (1) sur le volume de contrôle entourant le nœud (1) donne:

$$\int_w^e \frac{d}{dx} \left( K \frac{dT}{dx} \right) dx \cdot A = 0$$

$$K A \frac{dT}{dx} \Big|_w^e = 0$$

$$K_e A_e \frac{dT}{dx} \Big|_e - K_w A_w \frac{dT}{dx} \Big|_w = 0$$

$$K_e A_e \left( \frac{T_e - T_p}{\delta x} \right) - K_w A_w \left( \frac{T_p - T_A}{(\delta x/2)} \right) = 0 \quad \text{--- (4)}$$



Avec:  $K_e = K_w = K$   
 $A_e = A_w = A$

L'équation (4) peut être réarrangé pour donner:

$$\underbrace{\left(\frac{KA}{\delta x} + \frac{KA}{\delta x/2}\right)}_{a_p} T_p = \underbrace{0}_{a_w=0} T_w + \underbrace{\left(\frac{KA}{\delta x}\right)}_{a_E} T_E + \underbrace{\left(\frac{KA}{\delta x/2}\right)}_{S_u} T_A \quad (5)$$

L'équation discrétisée pour le nœud (1) est:

$$a_p T_p = a_w T_w + a_E T_E + S_u \quad (6)$$

$$\begin{cases} a_w = 0 \\ a_E = \frac{KA}{\delta x} \\ a_p = a_w + a_E = S_p \\ S_p = -\frac{KA}{(\delta x/2)} = -\frac{2KA}{\delta x} \\ S_u = \frac{KA}{(\delta x/2)} T_A = \frac{2KA T_A}{\delta x} \end{cases}$$

Nœud (5): Le volume de contrôle entourant le nœud (5) peut être traité de la même manière. Son équation discrétisée est obtenue en intégrant l'eq. (1) sur le volume de contrôle entourant le nœud (5):

$$\int_w^e \frac{d}{dx} \left( K \frac{dT}{dx} \right) dx A = 0$$

$$KA \frac{dT}{dx} \Big|_w = 0$$

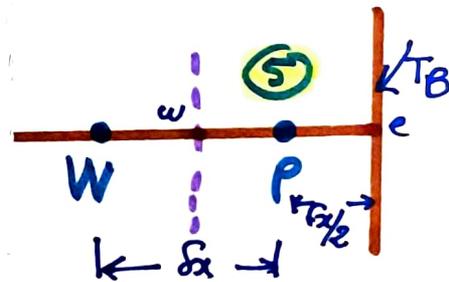
$$K_e A_e \frac{dT}{dx} \Big|_e - K_w A_w \frac{dT}{dx} \Big|_w = 0$$

$$K_e A_e \left( \frac{T_B - T_p}{\delta x/2} \right) - K_w A_w \left( \frac{T_p - T_w}{\delta x} \right) = 0 \quad (7)$$

Avec:  $K_e = K_w = K$   
 $A_e = A_w = A$

L'eq. (7) peut être réarrangée comme suit:

$$\underbrace{\left(\frac{KA}{\delta x} + \frac{KA}{\delta x/2}\right)}_{a_p} T_p = \underbrace{\left(\frac{KA}{\delta x}\right)}_{a_w} T_w + \underbrace{0}_{a_E=0} T_E + \underbrace{\frac{KA}{\delta x/2} T_B}_{S_u} \quad (8)$$



L'équation discrétisée pour le noeud ⑤ est:

$$a_p T_p = a_w T_w + a_e T_e + S_u \quad \text{--- (9)}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} a_w = \frac{KA}{\delta x} \\ a_e = 0 \\ a_p = a_w + a_e = S_p \\ S_p = -\frac{KA}{(\delta x/2)} = -2\frac{KA}{\delta x} \\ S_u = \frac{KA}{(\delta x/2)} T_B = \frac{2KA T_B}{\delta x} \end{array} \right.$$

Application:

Le terme  $\frac{KA}{\delta x} = \frac{1000 \times 10 \times 10^{-3}}{0,1}$

$$\frac{KA}{\delta x} = 100$$

Noeuds	$a_w$	$a_e$	$S_u$	$S_p$	$a_p = a_w + a_e - S_p$
1	0	100	$200T_A$	-200	300
2	100	100	0	0	200
3	100	100	0	0	200
4	100	100	0	0	200
5	100	0	$200T_B$	-200	300

Les équations algébriques par cet exemple sont:

$$\begin{array}{l} \text{Noeud (1): } 300 T_1 = 100 T_2 + 200 T_A \\ \text{" (2): } 200 T_2 = 100 T_1 + 100 T_3 \\ \text{" (3): } 200 T_3 = 100 T_2 + 100 T_4 \\ \text{" (4): } 200 T_4 = 100 T_3 + 100 T_5 \\ \text{" (5): } 300 T_5 = 100 T_4 + 200 T_B \end{array} \quad \left. \vphantom{\begin{array}{l} \text{Noeud (1): } 300 T_1 = 100 T_2 + 200 T_A \\ \text{" (2): } 200 T_2 = 100 T_1 + 100 T_3 \\ \text{" (3): } 200 T_3 = 100 T_2 + 100 T_4 \\ \text{" (4): } 200 T_4 = 100 T_3 + 100 T_5 \\ \text{" (5): } 300 T_5 = 100 T_4 + 200 T_B \end{array}} \right\} (10)$$

soes forme matricielle (matrice Triidiagonale)

$$\begin{bmatrix} 300 & -100 & 0 & 0 & 0 \\ -100 & 200 & -100 & 0 & 0 \\ 0 & -100 & 200 & -100 & 0 \\ 0 & 0 & -100 & 200 & -100 \\ 0 & 0 & 0 & -100 & 300 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} T_1 \\ T_2 \\ T_3 \\ T_4 \\ T_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 200 T_A \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 200 T_B \end{bmatrix} \quad (11)$$

En utilisant le logiciel Matlab, l'algorithme Thomas,

$$\begin{array}{l} T_1 = 140 \text{ } \dot{C} \\ T_2 = 220 \text{ } \dot{C} \\ T_3 = 300 \text{ } \dot{C} \\ T_4 = 380 \text{ } \dot{C} \\ T_5 = 460 \text{ } \dot{C} \end{array}$$

