



FIGURE 2.2: Equation de quantité de mouvement.

1<sup>er</sup> Cas: A ↗

Equation de quantité de M<sup>nt</sup>:

$$\frac{\partial}{\partial t} = 0 ; f_r = 0 \text{ et } R = 0$$

$$\Rightarrow \int_{s.c} \rho \vec{q} (\vec{q} \cdot \vec{n}) dA = - \int_{s.c} P \cdot \vec{n} dA$$

$$\Rightarrow \int_{A_1} \rho_1 \vec{q}_1 (\vec{q}_1 \cdot \vec{n}_1) dA + \int_2 \rho_2 \vec{q}_2 (\vec{q}_2 \cdot \vec{n}_2) dA = - \int_{A_1} P_1 \vec{n}_1 dA - \int_{A_2} P_2 \vec{n}_2 dA - \int_A P \cdot \vec{n} dA$$

Produit scalaire :  $\vec{q}_1 \cdot \vec{n}_1 = -q_1 ; \vec{q}_2 \cdot \vec{n}_2 = q_2$

Projection :  $\vec{q}_1 \rightarrow q_1 ; \vec{q}_2 \rightarrow q_2 ; \vec{n}_1 \rightarrow -1 ; \vec{n}_2 \rightarrow 1 ; \vec{n} \rightarrow \underline{\underline{-\cos\theta}}$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \int_1 q_1 (-q_1) A_1 + \int_2 q_2 (q_2) A_2 &= -P_1 (-1) A_1 - P_2 (1) A_2 - P (-\cos\theta) \cdot dA \\ &= P_1 A_1 - P_2 A_2 + P \cos\theta \cdot dA \end{aligned}$$

Comme (r.c) <<<  $\rightarrow \delta A <<< \rightarrow \theta <<< \Rightarrow \cos \theta = 1$

2<sup>ème</sup> Cas: A

$$\theta \rightarrow 0 \Rightarrow \cos \theta \rightarrow 1$$

Produit scalaire:  $\vec{q}_1 \cdot \vec{n}_1 = -q_1$ ;  $\vec{q}_2 \cdot \vec{n}_2 = q_2$

Projection:  $\vec{q}_1 \rightarrow q_1$ ;  $\vec{q}_2 \rightarrow q_2$ ;  $\vec{n}_1 \rightarrow -1$ ;  $\vec{n}_2 \rightarrow 1$ ;  $\vec{n} \rightarrow \cos \theta$

$$\Rightarrow \int_1 q_1 (-q_1) A_1 + \int_2 q_2 (q_2) A_2 = -P_1 (-1) A_1 - P_2 (1) A_2 - P \cos \theta \cdot dA$$
$$= P_1 A_1 - P_2 A_2 + P \cos \theta \cdot dA$$

$$\Rightarrow -\int_1 q_1^2 A_1 + \int_2 q_2^2 A_2 = P_1 A_1 - P_2 A_2 - P dA \quad \left( P = \frac{P_1 + P_2}{2} \right)$$

Attention: Dans ce 2<sup>ème</sup> cas nous avons A  $\searrow$  donc

$$P_1 = P; \quad q_1 = q; \quad P_2 = P; \quad A_1 = A$$

$$P_2 = P - \delta P; \quad q_2 = q - \delta q; \quad P_1 = P; \quad A_2 = A - \delta A$$

En effectuant les calculs, on trouve la même chose!

Il faut respecter le sens d'évolution des paramètres

$$\begin{aligned}
 PA + p \dot{q}^2 A - P dA &= (P - dP)(A - dA) + (p - dp)(\dot{q} - d\dot{q})(A - dA) \\
 &= PA - AdP - PdA + (p - dp)(\dot{q}^2 - 2\dot{q}d\dot{q})(A - dA) \\
 &= PA - AdP - PdA + (p\dot{q}^2 - \dot{q}^2 dp - 2p\dot{q}d\dot{q})(A - dA)
 \end{aligned}$$

$$\cancel{PA} + \cancel{p\dot{q}^2 A} - \cancel{PdA} = \cancel{PA} - AdP - \cancel{PdA} + \cancel{p\dot{q}^2 A} - A\dot{q}^2 dp - 2p\dot{q}d\dot{q} - p\dot{q}^2 dA$$

1) A

$$0 = -\frac{dP}{p} - \dot{q}^2 \frac{dp}{p} - 2\dot{q}d\dot{q} - \dot{q}^2 \frac{dA}{A}$$

$\times (-1)$   $\rightarrow$  in chose que le 1<sup>er</sup> cas.

