

# Résolution du problème de Riemann pour les équations de $\mathcal{S}^T$ devant une topographie

## I) Hyperbolicité des systèmes de $\mathcal{S}^T$ devant

Ce système s'écrit en 1 dimension d'espace

$$\begin{cases} \partial_t h + \partial_x (hu) = 0 \\ \partial_t (hu) + \partial_x (hu^2 + \frac{g}{2} h^2) = 0 \end{cases} \quad (\mathcal{S}^T V)$$

et on demande aux solutions de vérifier de plus l'inégalité d'entropie

$$\partial_t E + \partial_x (u(E + g \frac{h^2}{2})) \leq 0 \quad (\mathcal{I}E)$$

où  $E$  est l'énergie totale

$$E = \underbrace{h \frac{u^2}{2}}_{\text{énergie cinétique}} + \underbrace{g \frac{h^2}{2}}_{\text{énergie potentielle}}$$

Pour les solutions régulières,  $(\mathcal{I}E)$  est une égalité. Cette inégalité sert à sélectionner quelles discontinuités sont admissibles, c'est-à-dire quelles solutions sont physiques.

Pour les solutions régulières,  $(\mathcal{S}^T V)$  est équivalent au système quasi-linéaire suivant, écrit en variables  $(h, u)$

$$\begin{cases} \partial_t h + u \partial_x h + h \partial_x u = 0 \\ \partial_t u + g \partial_x h + u \partial_x u = 0 \end{cases}$$

ou encore

$$\partial_t \begin{pmatrix} h \\ u \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} u & h \\ g & u \end{pmatrix} \partial_x \begin{pmatrix} h \\ u \end{pmatrix} = 0$$

La matrice  $\begin{pmatrix} u & h \\ g & u \end{pmatrix}$  est diagonalisable dès que  $h > 0$

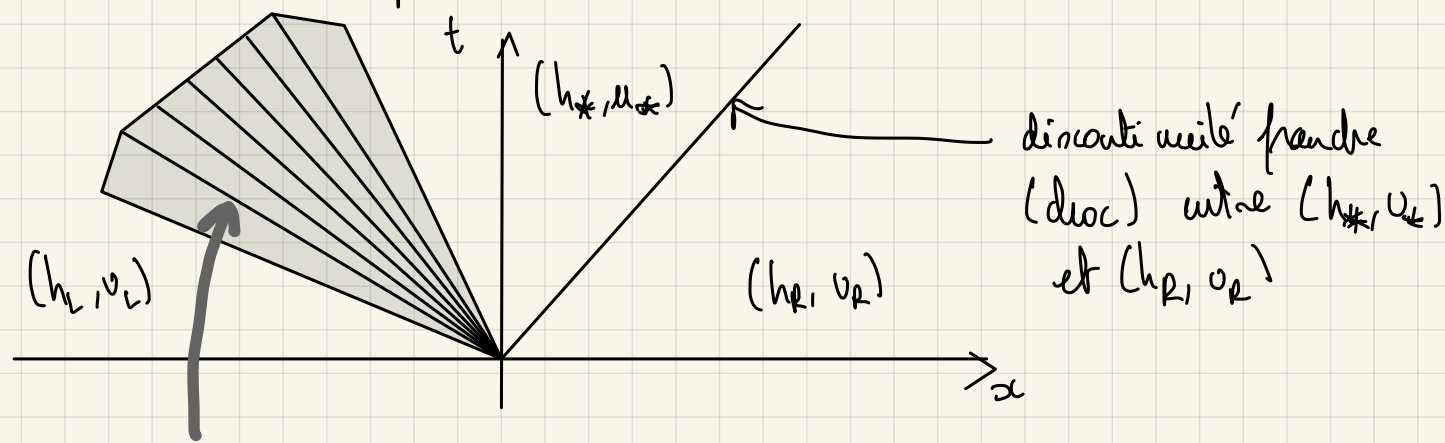
avec comme valeurs propres

$$\lambda_1 = u - \sqrt{gh} \quad \text{et} \quad \lambda_2 = u + \sqrt{gh}$$

et comme vecteurs propres associés

$$v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -\sqrt{\frac{g}{h}} \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad v_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ \sqrt{\frac{g}{h}} \end{pmatrix}$$

Dans la suite on s'intéresse à des solutions "auto-semblables" de (SV), c'est-à-dire à des solutions qui ne dépendent que de la variable  $\xi = \frac{x}{t}$ : ces solutions sont constantes le long des (deux)-droites  $x = at$ ,  $a \in \mathbb{R}$ . On les représente souvent dans le plan  $(x, t)$  ainsi:



indique une zone où la solution varie continuellement entre  $(h_l, v_l)$  et  $(h_*, v_*)$  (détente)

Rem: ce n'est qu'un exemple, il pourrait très bien y avoir des discontinuités par exemple.

rem: On verra dans la suite que dans le cas des équations de  $\mathcal{Y}^*$ -Navier, il n'y a bien qu'un seul état intermédiaire  $(h_*, v_*)$ .

rem: Le fait que la solution soit constante le long de  $x = at$  impose naturellement une condition initiale constante sur  $\{x < 0\}$  (limite  $a \rightarrow -\infty$ ) et sur  $\{x > 0\}$  (limite  $a \rightarrow +\infty$ ).

$$h(t=0, x) = \begin{cases} h_L & \text{si } x < 0 \\ h_R & \text{si } x > 0 \end{cases} \quad u(t=0, x) = \begin{cases} u_L & \text{si } x < 0 \\ u_R & \text{si } x > 0 \end{cases} \quad (\text{PbR})$$

$\mathcal{P}' \in \text{DP}(\text{SIV})$  avec la condition initiale (PbR) s'appelle le problème de Riemann pour  $\mathcal{P}'$  devant

## II) Ondes de détente

On considère un système hyperbolique général

$$\partial_t U + \partial_x f(U) = 0 \quad (\text{H})$$

avec  $U \in \Omega \subset \mathbb{R}^n$ ,  $\Omega$  convexe, et  $f: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^n$ .

On détaillera les calculs pour  $\mathcal{P}'$  devant, soit  $n=2$ ,

$$\Omega = \{(h, h_0) \in \mathbb{R}^+ \times \mathbb{R}\}, \quad f(h, h_0) = (h_0, h_0^2 + \frac{1}{2}h^2).$$

Les ondes de détente sont des solutions continues et  $\mathcal{C}^1$  par morceaux de (H), qui ne dépendent que de  $\frac{x}{t}$ :

$$U(t, x) = U\left(\frac{x}{t}\right). \quad \text{En réinjectant dans (H) on trouve } (\xi = \frac{x}{t})$$

$$-\frac{x}{t^2} U'(\xi) + \frac{1}{t} Df(U(\xi)) U'(\xi) = 0$$

$$\text{soit } Df(U(\xi)) U'(\xi) = \xi U'(\xi)$$

Par conséquent,  $\xi$  est une valeur propre de  $Df(U(\xi))$  et  $U'(\xi)$  est un vecteur propre associé. Oui mais quel vecteur propre?

Comme  $\xi$  est valeur propre, on a

$$\xi = \lambda (U(\xi)) \quad \text{où } \lambda \text{ est la valeur propre qui nous intéresse.}$$

On dérive:

$$1 = D\lambda(U(\xi)) U'(\xi)$$

On sait de plus que  $U'(\xi) = \tilde{r}(U(\xi))$  où  $\tilde{r}$  est un vecteur propre, donc

$$1 = D\lambda(U(\xi)) \tilde{r}(U(\xi))$$

On voit que cela impose

• que la quantité  $D\lambda(U(\xi)) \tilde{r}(U(\xi))$  reste strictement positive ou négative ("chauss vraiment non linéaires")

• Une renormalisation du vecteur propre.

Passons au calcul détaillé pour  $Y^*$  venant. Notons déjà que comme les dérivées sont des solutions régulières, on peut travailler avec les variables que l'on veut. On choisit  $(h, u)$  qui est pratique, et on se concentre sur la première valeur propre

$$\lambda_1 = u - \sqrt{gh}. \quad D\lambda_1(h, u) = \left( -\frac{1}{2} \sqrt{\frac{g}{h}}, 1 \right)$$

$$D\lambda_1(h, u) \tilde{r}_1(h, u) = -\frac{1}{2} \sqrt{\frac{g}{h}} - \sqrt{\frac{g}{h}} = -\frac{3}{2} \sqrt{\frac{g}{h}} < 0$$

donc pas de problème d'annulation de cette quantité, mais il

faudrait choisir plutôt  $\tilde{r}_1(h, u) = \begin{pmatrix} -\frac{2}{3} \sqrt{\frac{h}{g}} \\ \frac{2}{3} \end{pmatrix}$  pour obtenir

la propriété

$$D\lambda_1(h, u) \tilde{r}_1(h, u) = 1.$$

On doit donc résoudre

$$\begin{cases} h'(\xi) = -\frac{2}{3} \sqrt{\frac{h(\xi)}{g}} \\ u'(\xi) = \frac{2}{3} \end{cases} \quad (\text{E10})$$

Avec quelle donnée initiale? On connaît l'état à gauche  $(u_L, u_L)$  et de plus on a  $\xi = u(\xi) - \sqrt{gh(\xi)}$ .

On va donc fixer  $\xi_L = u_L - \sqrt{gh_L}$  et  $h(\xi_L) = h_L$ ,  $u(\xi_L) = u_L$ .

On obtient ensuite facilement

$$u(\xi) = u_L + \frac{2}{3}(\xi - \xi_L) \quad (\text{croissant en } \xi)$$

$$\text{et } \frac{h'(\xi)}{2\sqrt{h(\xi)}} = \left(\sqrt{h(\xi)}\right)' = \frac{-1}{3\sqrt{g}} = \left(\frac{-\xi}{3\sqrt{g}}\right)'$$

$$\text{d'où } \sqrt{h(\xi)} - \sqrt{h_L} = \frac{-(\xi - \xi_L)}{3\sqrt{g}} \quad (h \text{ décroît avec } \xi)$$

rem: On peut réinjecter la relation sur  $u$  dans celle sur  $h$  pour obtenir

$$u(\xi) + 2\sqrt{gh(\xi)} = u_L + 2\sqrt{gh_L}$$

La quantité  $u + 2\sqrt{gh}$  est constante à travers la 1-déclente. C'est ce qu'on appelle un invariant de Riemann.

### III) Ondes de choc

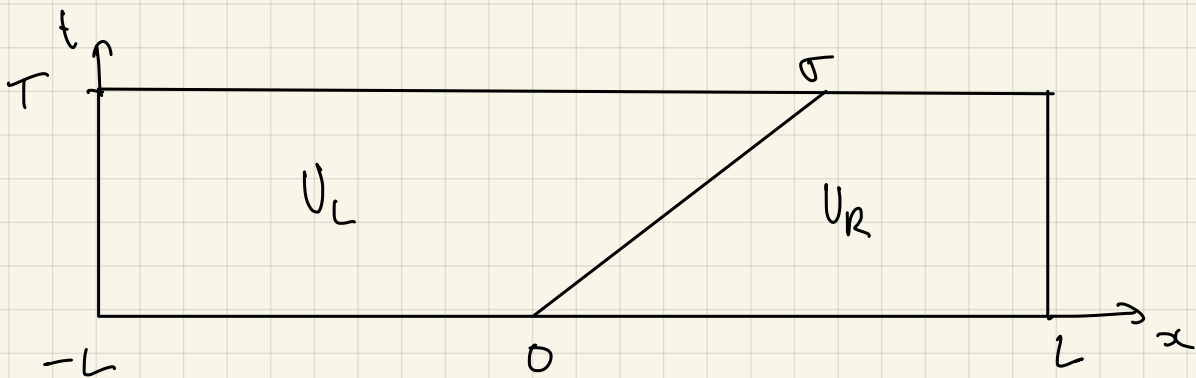
Les chocs sont des solutions discontinues de la forme

$$U(x,t) = \begin{cases} U_L & \text{si } x < \sigma t \\ U_R & \text{si } x > \sigma t \end{cases} \quad \text{il s'agit donc d'une discontinuité}$$

qui se déplace à la vitesse constante  $\sigma$ . C'est une solution auto-similaire :  $U(x,t) = U\left(\frac{x}{t}\right)$  avec  $U(\xi) = \begin{cases} U_L & \text{si } \xi < \sigma \\ U_R & \text{si } \xi > \sigma \end{cases}$ .

Comme la solution est discontinue, on ne peut pas changer de variable impunément, et il faut travailler en variable conservatives (par ex. devant, en  $(h, hu)$ ).

### A) Relations de Rankine-Hugoniot



On considère un boîtier espace-temps  $[-L, L] \times [0, T]$ , avec  $L \geq \sigma T$  de sorte que le choc reste dans cette boîte. Si le choc est bien une solution, en intégrant le système hyperbolique  $\partial_t U + \partial_x f(U) = 0$  sur cette boîte on obtient

$$\begin{aligned} 0 &= \int_0^T \int_{-L}^L \partial_t U + \partial_x f(U) \, dx \, dt = \int_{-L}^L U(T, x) \, dx - \int_{-L}^L U(0, x) \, dx \\ &\quad + \int_0^T f(U(s, L)) \, ds - \int_0^T f(U(s, -L)) \, ds \\ &= [(L + \sigma T) U_L + (L - \sigma T) U_R] - [L U_L + L U_R] + T f(U_R) - T f(U_L) \end{aligned}$$

directement dit,

$$\sigma (U_L - U_R) = f(U_L) - f(U_R) \quad \text{(RH)}$$

Réciproquement on vérifie que si  $U_L, U_R$  et  $\sigma$  vérifient cette relation de Rankine-Hugoniot (RH), c'est bien une solution de l'EDP

Pour le système de GT devant, (RH) s'écrit

$$\sigma(h_L - h_R) = (q_L - q_R)$$

$$\sigma(q_L - q_R) = \left( \frac{q_L^2}{h_L} + \frac{g}{2} h_L^2 - \frac{q_R^2}{h_R} - \frac{g}{2} h_R^2 \right)$$

d'où  $q_L = q_R + \sigma(h_L - h_R)$  et

$$\sigma^2(h_L - h_R) = \left( \frac{q_L^2}{h_L} + \frac{g}{2} h_L^2 - \frac{q_R^2}{h_R} - \frac{g}{2} h_R^2 \right)$$

$$= \frac{q_R^2 + 2\sigma q_R (h_L - h_R) + \sigma^2 (h_L - h_R)^2}{h_L} + \frac{g}{2} h_L^2 - \frac{q_R^2}{h_R} - \frac{g}{2} h_R^2$$

On simplifie par  $(h_L - h_R)$ :  $\frac{q_L^2}{h_L} - \frac{q_R^2}{h_R} = \frac{q_R^2 (h_R - h_L)}{h_L h_R}$  donc

$$\sigma^2 = \frac{-q_R^2}{h_L h_R} + 2\sigma \frac{q_R}{h_L} + \frac{\sigma^2}{h_L} (h_L - h_R) + \frac{g}{2} (h_L + h_R)$$

On multiplie par  $\frac{h_L}{h_R}$ , on obtient

$$0 = v_R^2 - 2\sigma u_R + \sigma^2 - \frac{g}{2} \frac{h_L}{h_R} (h_L + h_R)$$

Le discriminant (en  $\sigma$ ) est  $\Delta = 4v_R^2 - 4(v_R^2 - \frac{g}{2} \frac{h_L}{h_R} (h_L + h_R))$   
 $= 4 \frac{g}{2} \frac{h_L}{h_R} (h_L + h_R)$

Il y a donc deux solutions,

$$\sigma = u_R - \sqrt{\frac{g}{2} \frac{h_L}{h_R} \frac{(h_L + h_R)}{2}}$$

$$\sigma = u_R + \sqrt{\frac{g}{2} \frac{h_L}{h_R} \frac{(h_L + h_R)}{2}}$$

associée au 1-droc car, quand  $h_L \rightarrow h_R$ ,

$$\sigma \rightarrow u_R - \sqrt{gh_R}$$

associée au 2-droc

En inversant les rôles de L et R, on peut aussi écrire

$$\sigma = u_L - \sqrt{\frac{g}{2} \frac{h_R}{h_L} \frac{(h_L + h_R)}{2}}$$

$$\text{et } \sigma = u_L + \sqrt{\frac{g}{2} \frac{h_R}{h_L} \frac{(h_L + h_R)}{2}}$$

Focalisons nous sur les 1-drocs: une fois  $u_L$ ,  $h_L$  et  $h_R$  connues, on

trouve  $\sigma$ , puis  $q_R = q_L + \sigma (h_R - h_L)$ , d'où

$$u_R = \frac{h_L}{h_R} u_L + \frac{1}{h_R} \left( u_L - \sqrt{g \frac{h_R}{h_L} \frac{h_L + h_R}{2}} \right) (h_R - h_L)$$

$$= u_L - \frac{h_R - h_L}{h_R} \sqrt{g \frac{h_R}{h_L} \frac{h_L + h_R}{2}} \quad (U)$$

### B) Condition d'entropie

On se demande maintenant quand est ce qu'un choc vérifie de plus l'inégalité d'entropie (IE) :  $\partial_t \eta(U) + \partial_x \theta(U) \leq 0$ .

En intégrant cette inégalité pour  $(x,t) \in [L-L, L] \times [0, T]$  on obtient

$$(L+T) \eta(U_L) + (L-T) \eta(U_R) - (L \eta(U_L) + L \eta(U_R)) + T \theta(U_R) - T \theta(U_L) \leq 0$$

d'où  $\sigma (\eta(U_L) - \eta(U_R)) \leq \theta(U_L) - \theta(U_R)$

Regardons ce que cela donne pour  $\eta$  venant. On veut

$$\left. \begin{aligned} \sigma (h_L - h_R) &= (h_L u_L - h_R u_R) \\ \sigma (h_L u_L - h_R u_R) &= (h_L u_L^2 + \frac{g}{2} h_L^2 - h_R u_R^2 - \frac{g}{2} h_R^2) \end{aligned} \right\} \text{Rakine Hugoniot}$$

$$\sigma \left( \frac{1}{2} h_L u_L^2 + \frac{g}{2} h_L^2 - \frac{1}{2} h_R u_R^2 - \frac{g}{2} h_R^2 \right) \leq \left( \frac{h_L u_L^3}{2} + g h_L^2 u_L - \frac{h_R u_R^3}{2} - g h_R^2 u_R \right)$$

Introduisons  $v = u - \sigma$  la vitesse dans le référentiel qui se déplace à la vitesse du choc. On vérifie que ce système est équivalent à

$$\left\{ \begin{aligned} h_L v_L &= h_R v_R \\ h_L v_L^2 + \frac{g}{2} h_L^2 &= h_R v_R^2 + \frac{g}{2} h_R^2 \\ \frac{h_R v_R^3}{2} + g h_R^2 v_R &\leq \frac{h_L v_L^3}{2} + g h_L^2 v_L \end{aligned} \right.$$

Introduisons  $M = h_L v_L = h_R v_R$ . Pour un choc, comme

$$\sigma = u_L - \sqrt{\dots} = u_R - \sqrt{\dots}, \text{ on a } v_L = \sqrt{\dots} \geq 0 \text{ et } v_R = \sqrt{\dots} \geq 0$$



donc cette quantité  $M$  est positive. On l'injecte dans les 2 autres équations :

$$\frac{M^2}{h_L} + \frac{g}{2} h_L^2 = \frac{M^2}{h_R} + \frac{g}{2} h_R^2 \quad (1)$$

$$\frac{M^3}{2h_R^2} + g h_R M \leq \frac{M^3}{2h_L^2} + g h_L M \quad (\Leftrightarrow) \quad \frac{M^2}{2h_R^2} + g h_R \leq \frac{M^2}{2h_L^2} + g h_L \quad (2)$$

de (1) on tire  $\frac{M^2}{h_L h_R} (h_L - h_R) + \frac{g}{2} (h_R - h_L) (h_L + h_R) = 0$

d'où  $\frac{M^2}{h_L h_R} = \frac{g}{2} (h_L + h_R)$

et (2) donne

$$\frac{M^2}{2h_L^2 h_R^2} (h_R^2 - h_L^2) + g (h_L - h_R) \geq 0$$

soit  $(h_L - h_R) \left[ -\frac{g}{2} (h_L + h_R) \frac{h_L + h_R}{2h_L h_R} + g \right] \geq 0$

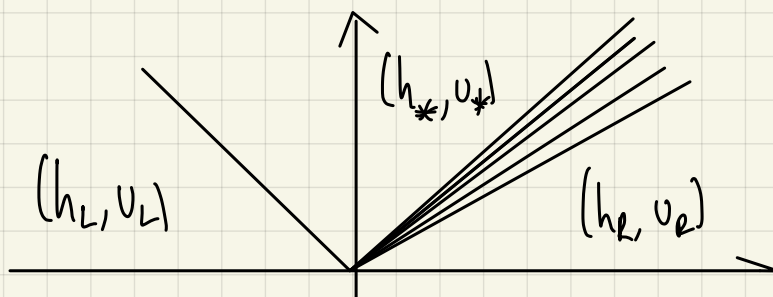
$$\Leftrightarrow (h_L - h_R) \left[ \frac{-g (h_L + h_R)^2 + 4g h_L h_R}{4h_L h_R} \right] \geq 0$$

$$\Leftrightarrow (h_L - h_R) \frac{g}{4h_L h_R} \leq 0 \quad \text{et donc} \quad h_L \leq h_R$$

Un 1<sup>er</sup> choc est entropique si et seulement si  $h_L \leq h_R$ , on déduit ensuite de (V) que  $v_R \leq v_L$

### III) Résolution du problème de Riemann pour $\mathcal{G}^{\text{isent}}$

On va résoudre  $(\mathcal{G}^{\text{isent}}) + (\text{PbR})$ . La structure de la solution auto-similaire sera la suivante



Elle contient un état intermédiaire  $(h_*, u_*)$  tel que

On passe de  $(h_L, u_L)$  à  $(h_*, u_*)$

Soit par une 1-détente, auquel cas

$$u_L + 2\sqrt{gh_L} = u_* + 2\sqrt{gh_*}, \quad u_* \geq u_L, \quad h_* \leq h_L$$

} courbe bleue

Soit par un 1-donc entropique, auquel cas

$$u_* = u_L - \frac{h_* - h_L}{h_*} \sqrt{g \frac{h_*}{h_L} \frac{h_L + h_*}{2}}, \quad u_* \leq u_L, \quad h_L \leq h_*$$

} courbe rouge

On passe de  $(h_*, u_*)$  à  $(h_R, u_R)$

Soit par une 2-détente, auquel cas

$$u_R - 2\sqrt{gh_R} = u_* - 2\sqrt{gh_*}, \quad u_* \leq u_R, \quad h_* \leq h_R$$

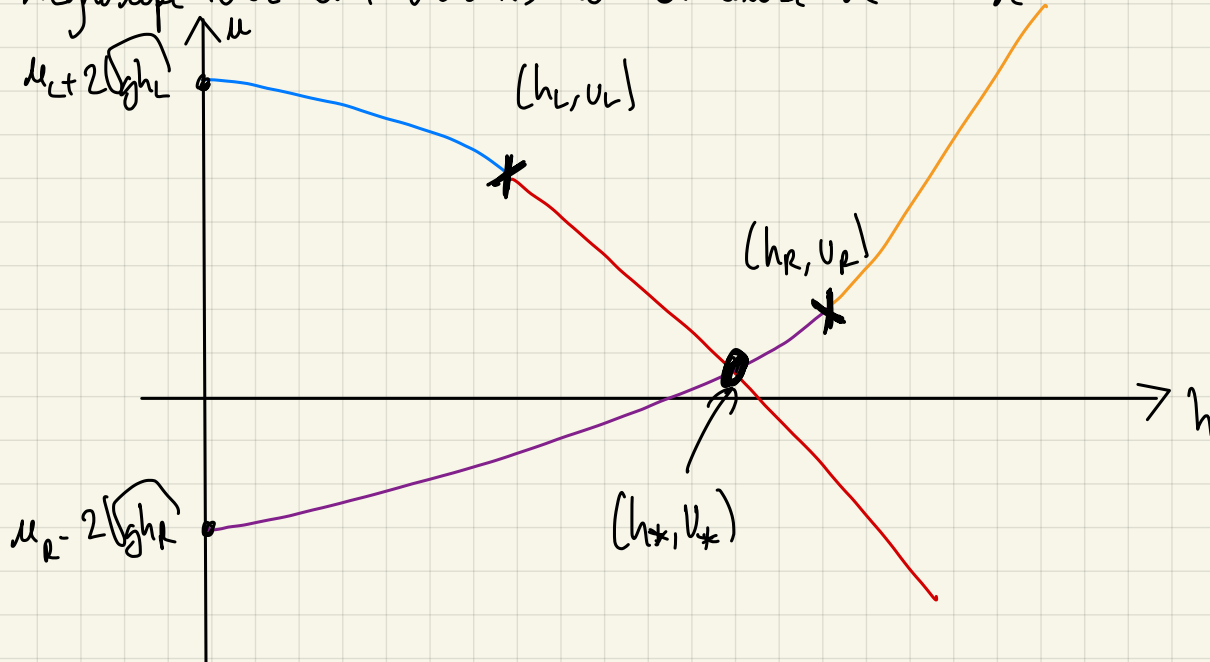
} courbe violette

Soit par un 2-donc, auquel cas

$$u_* = u_R - \frac{h_* - h_R}{h_*} \sqrt{g \frac{h_*}{h_R} \frac{h_R + h_*}{2}}, \quad u_* \geq u_R, \quad h_R \geq h_*$$

} courbe orange

Ainsi,  $(h_*, u_*)$  est l'intersection entre la courbe de 1-ade (qui regroupe 1-donc et 1-détente) et la courbe de 2-ade



Le point d'intersection existe et est unique si  $u_R - 2\sqrt{gh_R} < u_L + 2\sqrt{gh_L}$  ce qui est toujours le cas en régime fluïdal  $|u| < \sqrt{gh}$ .

Dans le cas où  $u_2 - 2\sqrt{gh_2} \geq u_1 + \sqrt{2gh_1}$ , les courbes tracées dans le plan  $(h, hu)$  s'intersectent en  $(0,0)$ : cela correspond à une zone sèche où il n'y a pas d'eau. On voit que cela se produit à l'extrémité d'une détente et qu'il y a une vitesse limite. On peut encore résoudre le problème de Riemann dans ce cas.

Sur le cas illustré ici, on a un 1-droc entre  $(h_1, u_1)$  et  $(h_*, u_*)$ , puis une 2-détente entre  $(h_*, u_*)$  et  $(h_2, u_2)$ .

Notons que le 1-droc se déplace à vitesse  $\sigma = u_* - \sqrt{\dots} \leq u_*$ ,

tandis que l'arrière de la 2-détente se déplace à la vitesse  $u_* + \sqrt{2gh_*}$ :

les ondes sont donc bien ordonnées comme sur le 1<sup>er</sup> dessin et on a bien construit une solution au problème de Riemann pour  $\mathcal{I}^+$  devant.