

# A propos de l'acoustique de Galbrun

François Dubois \*

26 décembre 2001.

## Résumé

Nous proposons un établissement des équations de l'acoustique de Galbrun.

## Plan

- 1) Déplacement acoustique lagrangien
- 2) Infiniment petits de Galbrun
- 3) Un peu d'algèbre
- 4) Equation de Galbrun
- 5) Références bibliographiques.

## 1) Déplacement acoustique lagrangien.

• Dans la mécanique des fluides courante, on adopte le point de vue d'Euler : on observe à la position  $x$  et au cours du temps  $t$  un champ  $\varphi$  inconnu. La lettre  $\varphi$  peut désigner la densité  $\rho$ , la vitesse  $u$ , la pression  $p$ , l'entropie spécifique  $s$ , etc. Ce point de vue ne doit pas faire oublier l'approche de Lagrange, plus particulière, où les champs sont considérés à l'origine du temps :

$$(1.1) \quad \Omega_0 \ni a \longmapsto \varphi_0(a) \in \mathbb{R}.$$

---

\* Conservatoire National des Arts et Métiers, Equipe de recherche Associée n° 3196, 15 rue Marat, F-78 210 Saint Cyr l'Ecole, Union Européenne ; Applications Scientifiques du Calcul Intensif, bât. 506, BP 167, F-91 403 Orsay Cedex, Union Européenne ; dubois@asci.fr.

avant de les suivre dans leur mouvement.

- Une trajectoire  $x = X(\tau, a)$  intègre le champ de vitesse :

$$(1.2) \quad \frac{\partial}{\partial \tau} X(\tau, a) = u(\tau, X(\tau, a)), \quad a \in \Omega_0.$$

Le domaine initial  $\Omega_0$  se transforme en un domaine  $\Omega_\tau$  après un temps  $\tau$  :

$$(1.3) \quad \Omega_\tau = \{ X(\tau, a), a \in \Omega_0 \}.$$

La relation (1.2) est souvent écrite sous la forme

$$(1.4) \quad \frac{dx}{dt} = u(t, x), \quad x \in \Omega_t,$$

avec la relation classique  $\frac{\partial}{\partial \tau} \equiv \frac{d}{dt} = \frac{\partial}{\partial t} + u \bullet \nabla_x$  entre les dérivées partielles des variables de Lagrange et les dérivées partielles des variables d'Euler. Les équations de la dynamique des gaz isentropiques prennent la forme simple suivante :

$$(1.5) \quad \frac{d\rho}{dt} + \rho \operatorname{div} u = 0$$

$$(1.6) \quad \rho \frac{du}{dt} + \nabla p = 0$$

$$(1.7) \quad \frac{ds}{dt} = 0.$$

- Que se passe-t-il quand on regarde une **perturbation** des équations d'Euler (1.5)-(1.6)-(1.7) ? Le point de vue de Galbrun [Ga31] (voir aussi Elias [El00]) consiste à faire une analyse physique en suivant l'approche de Lagrange. A l'origine du temps, il n'y a pas de perturbation, et au fur et à mesure que le temps avance, l'écoulement non perturbé (avec un indice "zéro") vérifie

$$(1.8) \quad \frac{dx}{dt} = u_0(t, x), \quad x(0, a) = a$$

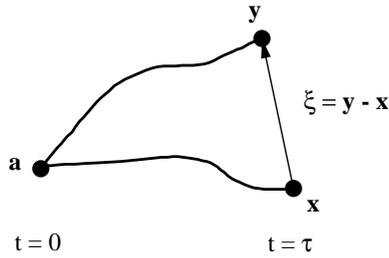
alors que l'écoulement perturbé est solution de

$$(1.9) \quad \frac{dy}{dt} = u(t, y), \quad y(0, a) = a.$$

Quand on fixe un même instant  $t$ , deux trajectoires issues d'un même point  $a$  diffèrent du vecteur  $\xi$  :

$$(1.10) \quad y = x + \xi$$

ainsi qu'illustré Figure 1.



**Figure 1** Déplacement acoustique lagrangien.

## 2) Infiniment petits de Galbrun.

- La remarque de Galbrun est que l'on doit, lorsqu'on regarde la perturbation acoustique d'un écoulement de référence (avec un indice "zéro")

$$(2.1) \quad \frac{d\rho_0}{dt} + \rho_0 \operatorname{div} u_0 = 0$$

$$(2.2) \quad \rho_0 \frac{du_0}{dt} + \nabla p_0 = 0$$

$$(2.3) \quad \frac{ds_0}{dt} = 0,$$

considérer l'écart "physique" (noté avec un indice "g") à l'instant  $t$  entre le champ perturbé  $\varphi$  considéré au point perturbé  $y$  (relation (1.10)) et le champ initial  $\varphi_0$  considéré au point non perturbé  $x$  :

$$(2.4) \quad \varphi_g \equiv \varphi(t, x + \xi) - \varphi_0(t, x).$$

Noter que le point de vue "mathématique" considéré usuellement mesure l'écart "eulérien" au **même** point  $x$  :

$$(2.5) \quad \varphi_{\text{Euler}} \equiv \varphi(t, x) - \varphi_0(t, x)$$

pour un champ  $\varphi(\bullet, \bullet)$  arbitraire. Dans l'acoustique **linéaire** de Galbrun, le déplacement acoustique lagrangien  $\xi$  est un infiniment petit, ainsi que les écarts  $\rho_g, u_g, p_g, \dots$  et on néglige tout terme d'ordre supérieur ou égal à deux.

## 3) Un peu d'algèbre

- Nous disposons des équations non perturbées (2.1), (2.2), (2.3) et des équations perturbées (1.5), (1.6) et (1.7). Les premières sont à considérer au point  $x$  et les secondes au point "perturbé"  $y$  qui vérifie la relation (1.10). On a par différence de (1.9) et (1.8)

$$(3.1) \quad \frac{d\xi}{dt} = u(t, x + \xi) - u(t, x).$$

**Proposition 1. Opérateur de dérivation.**

On a, en adoptant la convention d'Einstein des indices répétés,

$$(3.2) \quad \frac{\partial}{\partial y_i} = \frac{\partial}{\partial x_i} - \frac{\partial \xi_k}{\partial x_i} \frac{\partial}{\partial x_k} + (\text{ordre supérieur ou égal à deux } \% \xi).$$

**Preuve de la Proposition 1.**

• Par dérivation de la relation (1.10), on a :

$$\frac{\partial}{\partial x_i} = \frac{\partial y_k}{\partial x_i} \frac{\partial}{\partial y_k} = \left( \delta_{ik} + \frac{\partial \xi_k}{\partial x_i} \right) \frac{\partial}{\partial y_k}$$

c'est à dire

$$(3.3) \quad \frac{\partial}{\partial x_i} = \frac{\partial}{\partial y_i} + \frac{\partial \xi_k}{\partial x_i} \frac{\partial}{\partial y_k},$$

donc

$$\frac{\partial}{\partial y_i} = \frac{\partial}{\partial x_i} - \frac{\partial \xi_k}{\partial x_i} \left( \frac{\partial}{\partial x_k} - \frac{\partial \xi_l}{\partial x_k} \frac{\partial}{\partial y_l} \right) \quad c.f. \quad (3.3)$$

$$\frac{\partial}{\partial y_i} = \frac{\partial}{\partial x_i} - \frac{\partial \xi_k}{\partial x_i} \frac{\partial}{\partial x_k} + (\text{ordre } \geq 2 \text{ par rapport à } \xi),$$

ce qui établit la relation (3.2). □

**Proposition 2. Divergence.**

On a

$$(3.4) \quad \text{div}_y u = \text{div}_x u + \frac{d}{dt} (\text{div } \xi) + (\text{ordre } \geq 2 \% \xi).$$

**Preuve de la Proposition 2.**

• On calcule d'abord  $\frac{d}{dt} (\text{div } \xi)$ . On a :

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} (\text{div } \xi) &= \left( \frac{\partial}{\partial t} + (u_0)_k \frac{\partial}{\partial x_k} \right) \frac{\partial \xi_l}{\partial x_l} \\ &= \frac{\partial}{\partial x_l} \left( \frac{\partial \xi_l}{\partial t} + (u_0)_k \frac{\partial \xi_l}{\partial x_k} \right) - \frac{\partial (u_0)_k}{\partial x_l} \frac{\partial \xi_l}{\partial x_k} \end{aligned}$$

soit

$$(3.5) \quad \frac{\partial (u_0)_k}{\partial x_l} \frac{\partial \xi_l}{\partial x_k} = \text{div} \left( \frac{d\xi}{dt} \right) - \frac{d}{dt} (\text{div } \xi),$$

• On a ensuite :

$$\text{div}_y u = \frac{\partial}{\partial y_j} u_j = \left( \frac{\partial}{\partial x_j} - \frac{\partial \xi_k}{\partial x_j} \frac{\partial}{\partial x_k} \right) u_j$$

$$\begin{aligned}
&= \frac{\partial}{\partial x_j} \left( (u_0)_j + \frac{d\xi_j}{dt} \right) - \frac{\partial \xi_k}{\partial x_j} \frac{\partial}{\partial x_k} (u_0)_j + (\text{ordre} \geq 2 \% \xi) \\
&= \operatorname{div}_x u_0 + \operatorname{div} \left( \frac{d\xi}{dt} \right) - \frac{\partial \xi_k}{\partial x_j} \frac{\partial}{\partial x_k} (u_0)_k + (\text{ordre} \geq 2 \% \xi) \\
&= \operatorname{div}_x u_0 + \operatorname{div} \left( \frac{d\xi}{dt} \right) + \left[ \frac{d}{dt} (\operatorname{div} \xi) - \operatorname{div} \left( \frac{d\xi}{dt} \right) \right] + (\text{ordre} \geq 2 \% \xi) \\
&= \operatorname{div}_x u_0 + \frac{d}{dt} (\operatorname{div} \xi) + (\text{ordre} \geq 2 \% \xi)
\end{aligned}$$

ce qui établit la relation (3.4). □

**Proposition 3. Ecart de densité de Galbrun.**

Avec la définition suivante de l'écart  $\rho_g$  pour la densité (*c.f.* aussi (2.4)) :

$$(3.6) \quad \rho_g \equiv \rho(t, x + \xi) - \rho_0(t, x),$$

et les hypothèses générales rappelées plus haut, on a :

$$(3.7) \quad \rho_g + \rho_0 \operatorname{div} \xi = 0$$

à l'ordre deux de précision par rapport à l'infiniment petit  $\xi$ .

**Preuve de la Proposition 3.**

• On a

$$\begin{aligned}
\frac{d}{dt} \left( \frac{\rho_g}{\rho_0} + \operatorname{div} \xi \right) &= \frac{1}{\rho_0} \left( \frac{d\rho}{dt} - \frac{d\rho_0}{dt} \right) - \frac{\rho_g}{\rho_0^2} \frac{d\rho_0}{dt} + \frac{d}{dt} (\operatorname{div} \xi) \\
&= -\frac{\rho}{\rho_0} \operatorname{div}_y u + \operatorname{div}_x u_0 + \frac{\rho_g}{\rho_0} \operatorname{div}_x u_0 + \frac{d}{dt} (\operatorname{div} \xi) \\
&= -\frac{1}{\rho_0} (\rho_0 + \rho_g) (\operatorname{div}_x u_0 + \frac{d}{dt} (\operatorname{div} \xi)) + \left( 1 + \frac{\rho_g}{\rho_0} \right) \operatorname{div}_x u_0 + \frac{d}{dt} (\operatorname{div} \xi) \\
&= -\frac{\rho_g}{\rho_0} \frac{d}{dt} (\operatorname{div} \xi)
\end{aligned}$$

qui est un terme d'ordre supérieur ou égal à deux par rapport aux infiniment petits  $\xi$  et  $\rho_g$ . D'où la relation (3.7). □

**Proposition 4. Pression linéarisée.**

Avec un écart "de Galbrun" pour la pression défini par

$$(3.8) \quad p_g(t, x) \equiv p(t, x + \xi) - p_0(t, x),$$

on a :

$$(3.9) \quad p_g = c_0^2 \rho_g,$$

où  $c_0(t, x)$  est la célérité des ondes sonores de l'écoulement non perturbé :

$$(3.10) \quad c_0^2 = \frac{\gamma p_0}{\rho_0}.$$

#### Preuve de la Proposition 4.

• On retranche (2.3) de (1.7), en utilisant l'expression classique de l'entropie spécifique d'un gaz parfait, à savoir

$$(3.11) \quad s \equiv \frac{p}{\rho^\gamma}.$$

Il vient

$$\begin{aligned} & \frac{d}{dt} \left( \frac{p}{\rho^\gamma} \right) - \frac{d}{dt} \left( \frac{p_0}{\rho_0^\gamma} \right) = \\ &= \frac{1}{\rho^\gamma} \frac{d}{dt} (p_0 + p_g) - \frac{\gamma p}{\rho^{\gamma+1}} \frac{d}{dt} (\rho_0 + \rho_g) - \frac{1}{\rho_0^\gamma} \frac{dp_0}{dt} + \frac{\gamma p_0}{\rho_0^{\gamma+1}} \frac{d\rho_0}{dt} \\ &= -\frac{\gamma}{\rho_0^{\gamma+1}} \rho_g \frac{dp_0}{dt} + \frac{1}{\rho_0^\gamma} \frac{dp_g}{dt} + (\text{ordre} \geq 2 \% \xi + ) \\ & \quad + \frac{\gamma p_0}{\rho_0^\gamma} \frac{1}{\rho_0^2} \frac{d\rho_0}{dt} - \frac{\gamma p_0}{\rho_0^{\gamma+1}} \frac{d\rho_g}{dt} \quad \text{car } \frac{d}{dt} \left( \frac{p_0}{\rho_0^\gamma} \right) = 0 \\ &= \frac{1}{\rho_0^\gamma} \left[ \frac{dp_g}{dt} - \frac{\gamma p_0}{\rho_0} \frac{d\rho_g}{dt} - \rho_g \left( \frac{\gamma}{\rho_0} \frac{dp_0}{dt} - \frac{\gamma p_0}{\rho_0^2} \frac{d\rho_0}{dt} \right) \right] \\ &= \frac{1}{\rho_0^\gamma} \left[ \frac{dp_g}{dt} - c_0^2 \frac{d\rho_g}{dt} - \rho_g \frac{d}{dt} \left( \frac{\gamma p_0}{\rho_0} \right) \right] \\ &= \frac{1}{\rho_0^\gamma} \frac{d}{dt} (p_g - c_0^2 \rho_g) \end{aligned}$$

et la propriété est établie car chacune des perturbations  $\rho_g$  et  $p_g$  est nulle au temps initial.  $\square$

#### 4) Equation de Galbrun.

• Il reste à déterminer l'équation aux dérivées partielles pour le déplacement acoustique lagrangien  $\xi$  :

$$(4.1) \quad \mathbb{R} \times \mathbb{R}^3 \ni (t, x) \longmapsto \xi(t, x) \in \mathbb{R}^3.$$

#### Proposition 5. Equation de Galbrun.

Le champ inconnu  $\xi$  de la relation (4.1) vérifie l'équation de Galbrun suivante :

$$(4.2) \quad \rho_0 \frac{d^2 \xi}{dt^2} - \nabla(\rho_0 c_0^2 \operatorname{div} \xi) + (\operatorname{div} \xi) \nabla p_0 - \nabla \xi^t \bullet \nabla p_0 = 0,$$

soit en termes développés composantes par composantes :

$$(4.3) \quad \rho_0 \frac{d^2 \xi_i}{dt^2} - \frac{\partial}{\partial x_i} (\rho_0 c_0^2 \operatorname{div} \xi) + (\operatorname{div} \xi) \frac{\partial p_0}{\partial x_i} - \frac{\partial \xi_j}{\partial x_i} \frac{\partial p_0}{\partial x_j} = 0.$$

### Preuve de la Proposition 5.

• On écrit la relation (1.6) pour la  $i^{\text{ième}}$  composante, en utilisant l'expression (3.6) de la densité, (3.1) de la vitesse, (3.8) et (3.9) de la pression. Il vient :

$$\begin{aligned} & \left( \rho \frac{du}{dt} + \nabla_y p \right)_i = \\ & = (\rho_0 + \rho_g) \left( \frac{du_0}{dt} + \frac{d^2 \xi}{dt^2} \right)_i + \left( \frac{\partial}{\partial x_i} - \frac{\partial \xi_k}{\partial x_i} \frac{\partial}{\partial x_k} \right) (p + p_g) \\ & = \left( -\nabla p_0 - \rho_0 \operatorname{div} \xi \frac{du_0}{dt} + \rho_0 \frac{d^2 \xi}{dt^2} \right)_i + \frac{\partial p_0}{\partial x_i} + \frac{\partial}{\partial x_i} (c_0^2 \rho_g) - \frac{\partial \xi_k}{\partial x_i} \frac{\partial p_0}{\partial x_k} + \\ & \quad \text{(ordre} \geq 2 \% \xi \text{),} \quad \text{compte tenu de (3.7) et (3.2)} \\ & = \operatorname{div} \xi \frac{\partial p_0}{\partial x_i} + \rho_0 \frac{d^2 \xi_i}{dt^2} - \frac{\partial}{\partial x_i} (\rho_0 c_0^2 \operatorname{div} \xi) - \frac{\partial \xi_k}{\partial x_i} \frac{\partial p_0}{\partial x_k} + \text{(ordre} \geq 2 \% \xi) \end{aligned}$$

au vu de (2.2) et (3.7). La relation (4.3) en résulte.  $\square$

## 5) Références bibliographiques.

- [El00] G. Elias. Equations exactes de propagation des ondes acoustiques en milieu inhomogène, in *Cours Cea-Edf-Inria "Acoustique dans les écoulements"*, p. 235-252, septembre 2000.
- [Ga31] H. Galbrun. *Propagation d'une onde sonore dans l'atmosphère et théorie des zones de silence*, Gauthier-Villars, Paris, 1931.