

QUESTIONNAIRES À CHOIX MULTIPLES

QCM 0.1 Équations de base

- 1) L'équation $\frac{\partial h}{\partial t} + u \frac{\partial h}{\partial x} = w$ en $z = h$ décrit
- A La conservation de la masse sur la surface libre
 - B Une condition aux limites cinématique
 - C La conservation de la quantité de mouvement
- 2) La condition aux limites cinématique sur la surface libre d'équation $z = h(x, t)$ s'écrit
- A $\frac{\partial h}{\partial t} + u \frac{\partial h}{\partial x} = 0$
 - B $\frac{\partial h}{\partial t} + u \frac{\partial h}{\partial x} = w$
 - C $\frac{\partial Z_f}{\partial t} + u \frac{\partial Z_f}{\partial x} = w$
- 3) Dans le cas d'un fond variable d'équation $z = Z_f(x)$ la condition aux limites cinématique sur la surface libre d'équation $z = \eta(x, t)$ s'écrit, en notant $h = \eta - Z_f$:
- A $\frac{\partial h}{\partial t} + u \frac{\partial h}{\partial x} = w$
 - B $\frac{\partial \eta}{\partial t} + u \frac{\partial \eta}{\partial x} = w$
 - C $\frac{\partial Z_f}{\partial t} + u \frac{\partial Z_f}{\partial x} = w$
- 4) Dans le cas d'un fond variable d'équation $z = Z_f(x)$ la condition aux limites cinématique sur le fond s'écrit :
- A $\frac{\partial h}{\partial t} + u \frac{\partial h}{\partial x} = w$
 - B $\frac{\partial \eta}{\partial t} + u \frac{\partial \eta}{\partial x} = w$
 - C $u \frac{\partial Z_f}{\partial x} = w$

QCM 0.2 Approximations de milieu peu profond

- 1) Les équations $\frac{\partial h}{\partial t} + U \frac{\partial h}{\partial x} + h \frac{\partial U}{\partial x} = 0$ et $\frac{\partial U}{\partial t} + U \frac{\partial U}{\partial x} + g' \frac{\partial h}{\partial x} = 0$ sont obtenues pour
- A $\epsilon \rightarrow 0$, $\frac{1}{Re} = O(\epsilon)$ et $\text{tg } \alpha = O(\epsilon)$
 - B $\epsilon \rightarrow 0$, $\frac{1}{Re} = O(1)$ et $\text{tg } \alpha = O(1)$
 - C $\epsilon \rightarrow 0$, $\frac{1}{Re} \ll \epsilon$ et $\text{tg } \alpha \ll \epsilon$

2) Les équations $\frac{\partial h}{\partial t} + U \frac{\partial h}{\partial x} + h \frac{\partial U}{\partial x} = 0$ avec $g \sin \alpha = \frac{C_f}{2} \frac{U|U|}{h}$ sont obtenues pour

A $\epsilon \rightarrow 0, \frac{1}{Re} = O(\epsilon)$ et $\text{tg } \alpha = O(\epsilon)$

B $\epsilon \rightarrow 0, \frac{1}{Re} = O(1)$ et $\text{tg } \alpha = O(1)$

C $\epsilon \rightarrow 0, \frac{1}{Re} \ll \epsilon$ et $\text{tg } \alpha \ll \epsilon$

3) Les équations $\frac{\partial h}{\partial t} + U \frac{\partial h}{\partial x} + h \frac{\partial U}{\partial x} = 0$ et $\frac{\partial U}{\partial t} + U \frac{\partial U}{\partial x} + g' \frac{\partial h}{\partial x} = g \sin \alpha - \frac{C_f}{2} \frac{U|U|}{h}$ sont obtenues pour

A $\epsilon \rightarrow 0, \frac{1}{Re} = O(\epsilon)$ et $\text{tg } \alpha = O(\epsilon)$

B $\epsilon \rightarrow 0, \frac{1}{Re} = O(1)$ et $\text{tg } \alpha = O(1)$

C $\epsilon \rightarrow 0, \frac{1}{Re} \ll \epsilon$ et $\text{tg } \alpha \ll \epsilon$

4) L'approximation des ondes de crues est obtenues pour

A $\epsilon \rightarrow 0, \frac{1}{Re} = O(\epsilon)$ et $\text{tg } \alpha = O(\epsilon)$

B $\epsilon \rightarrow 0, \frac{1}{Re} = O(1)$ et $\text{tg } \alpha = O(1)$

C $\epsilon \rightarrow 0, \frac{1}{Re} \ll \epsilon$ et $\text{tg } \alpha \ll \epsilon$

5) L'approximation des "pente et frottements nuls" est obtenue pour

A $\epsilon \rightarrow 0, \frac{1}{Re} = O(\epsilon)$ et $\text{tg } \alpha = O(\epsilon)$

B $\epsilon \rightarrow 0, \frac{1}{Re} = O(1)$ et $\text{tg } \alpha = O(1)$

C $\epsilon \rightarrow 0, \frac{1}{Re} \ll \epsilon$ et $\text{tg } \alpha \ll \epsilon$

6) Les équations de Saint-Venant complètes sont obtenues pour

A $\epsilon \rightarrow 0, \frac{1}{Re} = O(\epsilon)$ et $\text{tg } \alpha = O(\epsilon)$

B $\epsilon \rightarrow 0, \frac{1}{Re} = O(1)$ et $\text{tg } \alpha = O(1)$

C $\epsilon \rightarrow 0, \frac{1}{Re} \ll \epsilon$ et $\text{tg } \alpha \ll \epsilon$