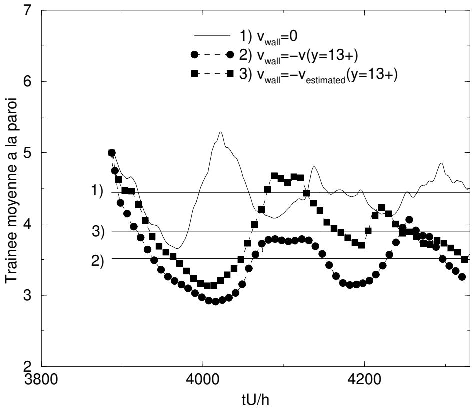


Figure 1: Cisaillement moyen (traînée) à la paroi: 1) $v_{paroi} = 0$ (pas de contrôle); 2) $v_{paroi} = -v(y = 13+)$; 3) $v_{paroi} = -v_{estime}(y = 13+)$ où v_{estime} est reconstruite à partir des cinq premiers modes P.O.D estimés à partir du cisaillement à la paroi

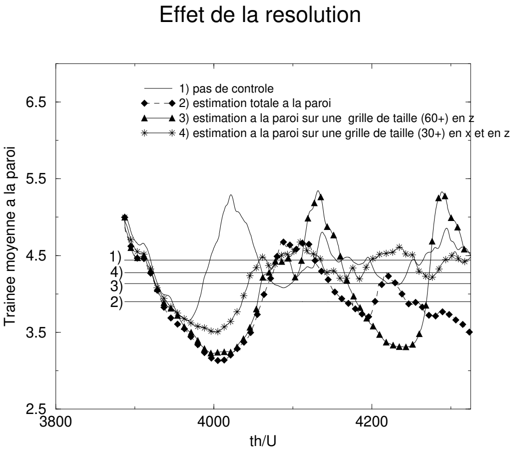
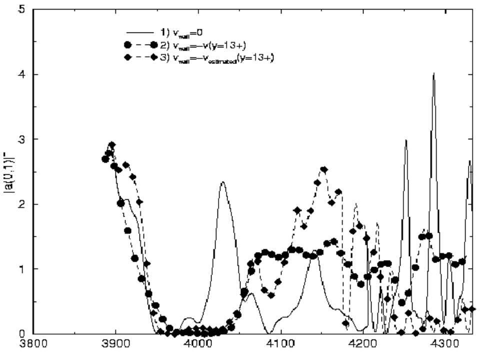
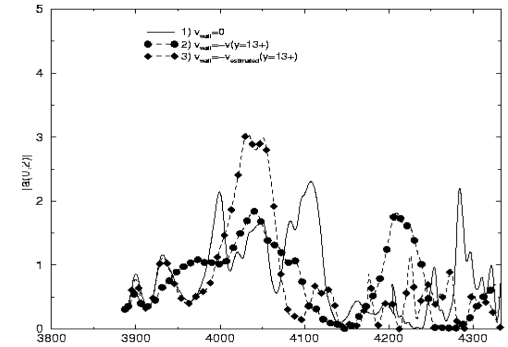


Figure 2: Influence de la résolution à la paroi sur la performance du contrôle 1) $v_{paroi} = 0$ (pas de contrôle); 2) estimation utilisant le cisaillement complet à la paroi; 3) estimation utilisant tout le cisaillement dans la direction longitudinale et une grille de taille 60+ dans la direction transversale 4) estimation utilisant le cisaillement sur une grille de taille 30+ dans les directions longitudinale et transversale





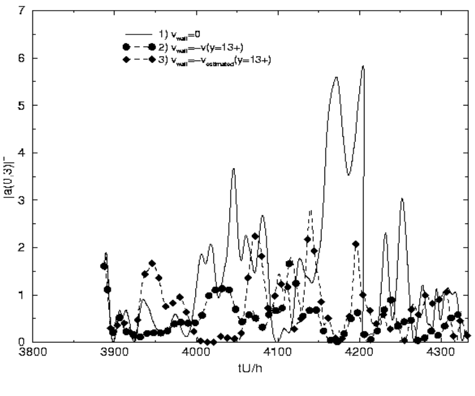


Figure 3: Influence du contrôle sur les trois premiers modes de la P.O.D $a(0, k)k = 1, 2, 3$