

Pourquoi passer au continu ?

Emmanuel Frénod

Lab-STICC, Université de Bretagne-Sud, Vannes, France

28 octobre 2010

Introduction

Pourquoi les prototypes d'avions volent-ils ?

Dimensionnement des ailes et des gouvernes :

- Modèle discret reliant les flux d'air au nez de l'avion à la portance la résultante sur les gouvernes
- Modèle "particulaire" de l'écoulement le long de l'avion.
- Modèle continu décrivant l'intimité de l'écoulement le long de l'avion

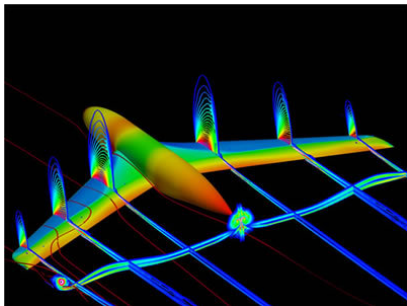


Fig.: Calcul de l'écoulement transsonique autour du fuselage et des ailes en phase de vol de l'avion générique Cat3D (Logiciel elsA par Vincent Brunet - ONERA)

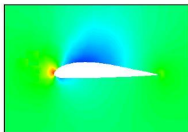


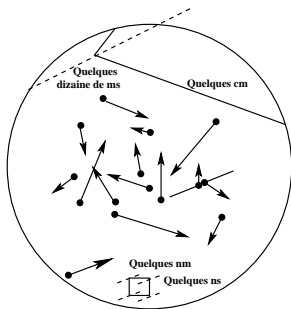
Fig.: pression autour d'une aile NACA4315 (Logiciel Fluent par Benoît Dubois - ESSTIN)

Film DHI

Notions primaires

Définition de l'espace et du temps - 1

Intrinsèquement, un fluide est quelque chose de discret.



$$\rho = \rho(t, x)$$

$$U = U(t, x)$$

$$T = T(t, x)$$

$$P = P(t, x)$$

Effet de "l'ensemble de particules" sur une target de quelques cm pendant quelques dizaines de ms

=

Effet de ρ , U , T et P sur cette même target de quelques cm pendant ce même temps

Nous percevons le temps (1d) et l'espace euclidien (3d)

Il faut embarquer dans les définitions du temps et de l'espace toutes les échelles caractéristiques utiles.

À ce niveau il y a :

- $\tau_{\min} \sim 10^{-10} \mu s$
- $\xi_{\min} \sim 10^{-10} \mu m$

en dessous desquelles la description n'a pas de sens

(t (1d), τ_{\min} ; x (3d), ξ_{\min})

Intuition de la continuité

Nous avons une compréhension intuitive de la notion de continuité
Via les fonctions régulières

$$\rho = \rho(t, x) ; \quad U = U(t, x) ; \quad T = T(t, x) ; \quad P = P(t, x).$$

Attention à l'interprétation : La masse contenue dans une boîte \mathcal{B} dont les dimensions caractéristiques sont au minimum ξ_{\min} est à l'instant t :

$$\int_{\mathcal{B}} \rho(t, x) dx.$$

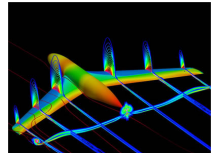
Ou plutôt : La masse, moyennée sur un intervalle de temps de longueur $\tau > \tau_{\min}$ autour de t , contenue dans une boîte \mathcal{B} dont les dimensions caractéristiques sont au minimum ξ_{\min} est :

$$\frac{1}{\tau} \int_{t-\tau/2}^{t+\tau/2} \int_{\mathcal{B}} \rho(t, x) dx dt.$$

Que peut-on en faire ?

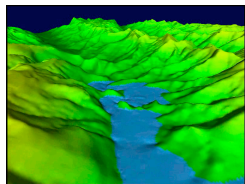
Cas d'un écoulement autour d'un avion :

- Construire un modèle mathématique du support physique où le phénomène à lieu (description géométrique de l'objet)
- Construire un modèle mathématique du phénomène (équation aux dérivées partielles de Euler ou de Navier-Stokes)
- Discrétiser le modèle du support physique (maillage)
- Discrétiser le modèle du phénomène (différences finies, éléments finis, volumes finis)
- Insérer dans un logiciel (elsA)
- Simuler



Cas de la rupture d'un barrage :

- Construire un modèle mathématique du support physique où le phénomène à lieu (fonction donnant la cartographie)
- Construire un modèle mathématique du phénomène (équation aux dérivées partielles de Saint-Venant)
- Discrétiser le modèle du support physique (maillage)
- Discrétiser le modèle du phénomène (volumes finis)
- Insérer dans un logiciel (Mike)
- Simuler



Comment voir le modèle du support physique et sa discrétisation

Le modèle du support physique :

- Une surface de dimension 2
- \mathbb{R}^3
- Un morceau de \mathbb{R}^3 limité par une surface
- \mathbb{R} , \mathbb{R}^2 , \mathbb{R}^6 , etc.

Sa discrétisation :

- Un maillage de la surface de dimension 2
- Un maillage de \mathbb{R}^3
- Un maillage d'un morceau de \mathbb{R}^3 limité par une surface
- etc.

Comment voir le modèle du phénomène

Une équation aux dérivées partielles permet de traduire mathématiquement des phrases du type : "En tel point, telle quantité varie proportionnellement au flux de telle autre quantité."

$$NS_1 : \frac{\partial \rho}{\partial t} + \nabla \cdot (\rho U) = 0.$$

$$\rho = \rho(t, x) ; \quad U = U(t, x) ; \quad T = T(t, x) ; \quad P = P(t, x).$$

Fonctions \in espace de dimension infinie.

$$NS(\rho, U, T, P) = 0.$$

Regarder si, a priori, vu les conditions il y a de la turbulence. Si oui :
taille des structures $\in [\xi_{\text{tur}}^{\min}, \xi_{\text{tur}}^{\max}]$.

$$(t \text{ (1d)}, \tau_{\min}, ; x \text{ (3d)}, \xi_{\min}, [\xi_{\text{tur}}^{\min}, \xi_{\text{tur}}^{\max}])$$

Comment voir la discrétisation du modèle du phénomène

$$\rho = \rho(t, x) ; U = U(t, x) ; T = T(t, x) ; P = P(t, x).$$

Fonctions \in espace de dimension infinie.

$$\text{NS}(\rho, U, T, P) = 0.$$

$$\bar{\rho} = \bar{\rho}(t, x) ; \bar{U} = \bar{U}(t, x) ; \bar{T} = \bar{T}(t, x) ; \bar{P} = \bar{P}(t, x).$$

Fonctions \in espace de dimension finie.

$$\overline{\text{NS}}(\bar{\rho}, \bar{U}, \bar{T}, \bar{P}) = 0.$$

$$\|\rho - \bar{\rho}\| + \|U - \bar{U}\| + \|T - \bar{T}\| + \|P - \bar{P}\| \leq c(\tau_{\text{maill}} + \xi_{\text{maill}}).$$

τ_{maill} est le pas de discrétisation du temps ; ξ_{maill} est la taille des mailles du maillage en espace.

(Si $\xi_{\text{maill}} > \xi_{\text{tur}}^{\min}$: Ajout de termes turbulents dans NS $\longrightarrow \overline{\text{NS}}$)

(t (1d), τ_{\min} , τ_{maill} ; x (3d), ξ_{\min} , $[\xi_{\text{tur}}^{\min}, \xi_{\text{tur}}^{\max}]$, ξ_{maill})

Une remarque - 1

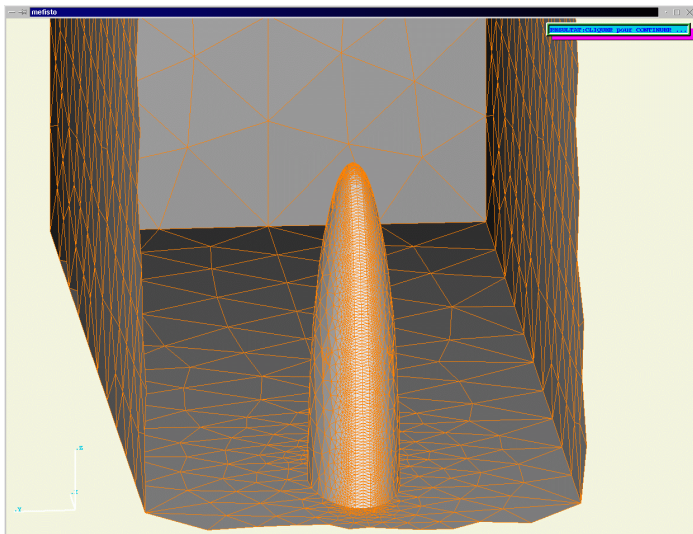
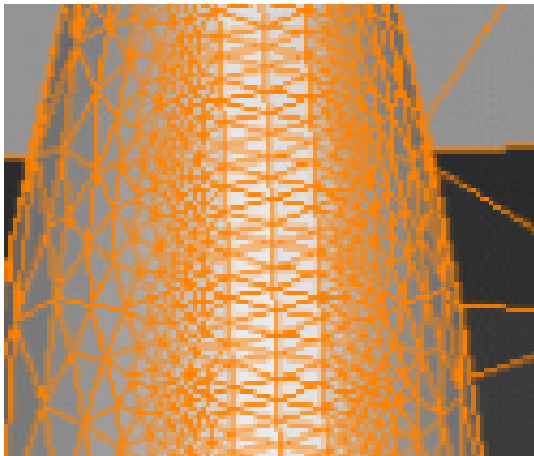


Fig.: Maillage du volume compris entre un profil NACA 16020 et une boite englobante (Logiciel Mephisto par Laurent Jeanfaivre - ASCI)



Maille $\sim \xi_{min}$. Donc : résultat ponctuelle n'a pas de sens.

Mais (par exemple) : $\int_{\mathcal{B}} \bar{\rho} \, dx$ a du sens $\left(\sim \int_{\mathcal{B}} \bar{\rho} \, dx \right)$.

Que peut-on faire des
simulations ?

À l'aide de simulations, il est possible de faire :

- Prévisions
- Tests d'hypothèses
- Contribution à des tests de scénarios
- Optimisation

Que peut-on faire du couple
modélisation / simulations ?

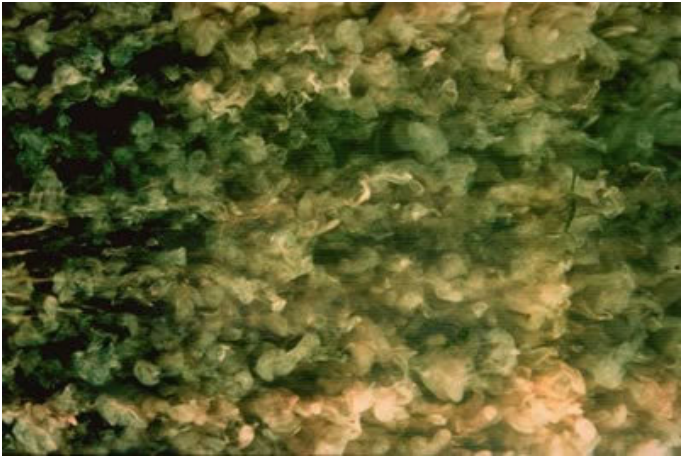


Fig.: Écoulement turbulent le long d'une plaque sans gradient de pression longitudinal (ONERA)

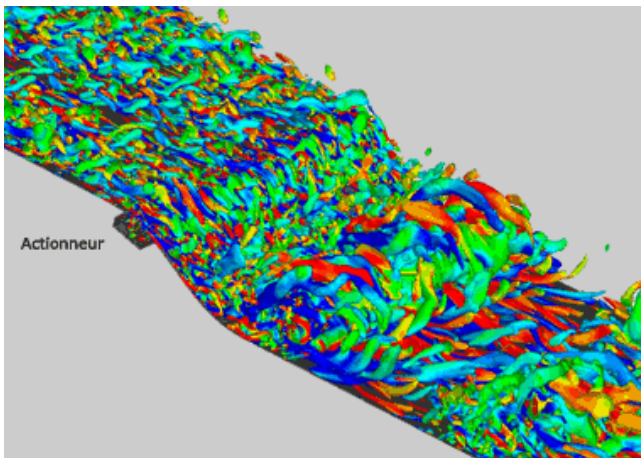


Fig.: Calcul 3D d'un écoulement turbulent sur une rampe descendante équipée d'un actionneur pulsant des tourbillons à l'amont de la zone de décollement (ONERA))

- Analyse
- Analyse fonctionnelle
- Théorie des EDP
- Théorie des opérateurs
- Théorie de l'approximation
- Analyse asymptotique
- Homogénéisation
- Analyse multi-échelles

Permettent d'aborder les modèles comme des objets mathématiques.

$$\rho = \rho(t, x) ; \quad U = U(t, x) ; \quad T = T(t, x) ; \quad P = P(t, x). \\ \text{NS}(\rho, U, T, P) = 0.$$

Peut être remplacé par

$$\tilde{\rho} = \tilde{\rho}(t, x) ; \quad \tilde{U} = \tilde{U}(t, x) ; \quad \tilde{T} = \tilde{T}(t, x) ; \quad \tilde{P} = \tilde{P}(t, x). \\ \tilde{\text{NS}}(\tilde{\rho}, \tilde{U}, \tilde{T}, \tilde{P}) = 0.$$

Contient l'action moyenne des microstructures sur les structures macroscopiques et vice versa.

$$\tilde{\rho} \sim \rho ; \quad \tilde{U} \sim U ; \quad \tilde{T} \sim T ; \quad \tilde{P} \sim P.$$

Peut être étayé par des simulations numériques.

La modélisation continue des questions MGDIS

- Modélisation Financière à temps continu
 - Modèles valables à toutes les échelles de temps. Puis discrétisés à la période mensuelle, trimestrielle, semestrielle ou annuelle juste avant implémentation
 - Modèles valables à toutes les échelles de temps implémentés tels quels. Puis présentation des résultats à la période voulue.
- Modélisation financière multi-échelles
- Modélisation financière multi-niveaux
- Observatoire des territoires multi-échelles
- Outils de programmation, suivi, pilotage et évaluation multi-niveaux et multi-échelles