

Sur l'utilité de la modélisation et de l'analyse asymptotique

Emmanuel Frénod

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

Invité du Département de Mathématiques et Informatique
Université Cheikh Anta Diop de Dakar

Exposé dans le cadre des Doctoriales

Février 2010

- Comprendre des phénomènes
- Simuler des phénomènes
- Prévoir des phénomènes
- Tester des hypothèses
- Simuler des scénarios
- Améliorer les performances d'outils de simulation

- Comprendre des phénomènes
- Simuler des phénomènes
- Prévoir des phénomènes
- Tester des hypothèses
- Simuler des scénarios
- Améliorer les performances d'outils de simulation

- Comprendre des phénomènes
- Simuler des phénomènes
- Prévoir des phénomènes
- Tester des hypothèses
- Simuler des scénarios
- Améliorer les performances d'outils de simulation

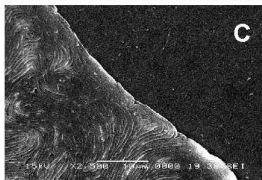
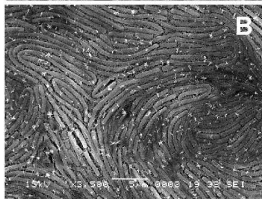
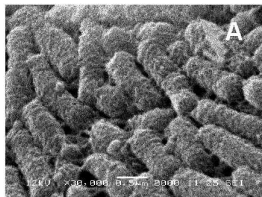
Simuler des phénomènes

Pour faire une simulation il faut :

- Un modèle mathématique du support physique où le phénomène à lieu
- Un modèle mathématique du phénomène
- Discrétiser
- Insérer dans un logiciel

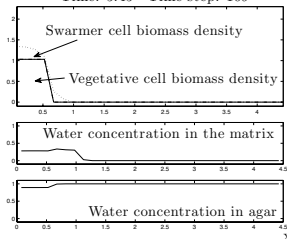
- Ce film est propriété de DHI

Tester des hypothèses

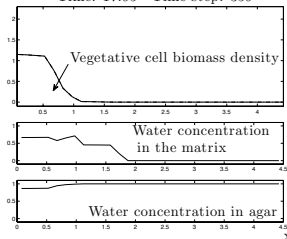


- Émettre les hypothèses sur les phénomènes biophysiques sur lesquels le phénomène d'essaimage s'appuie
- Traduire ceci en modèle mathématique
- Implémenter
- Tester pour vérifier la validité des hypothèses

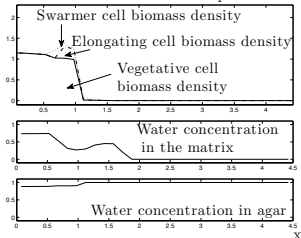
Time: 5.45 - Time step: 109



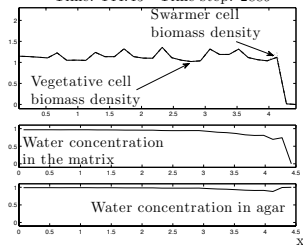
Time: 17.95 - Time step: 359



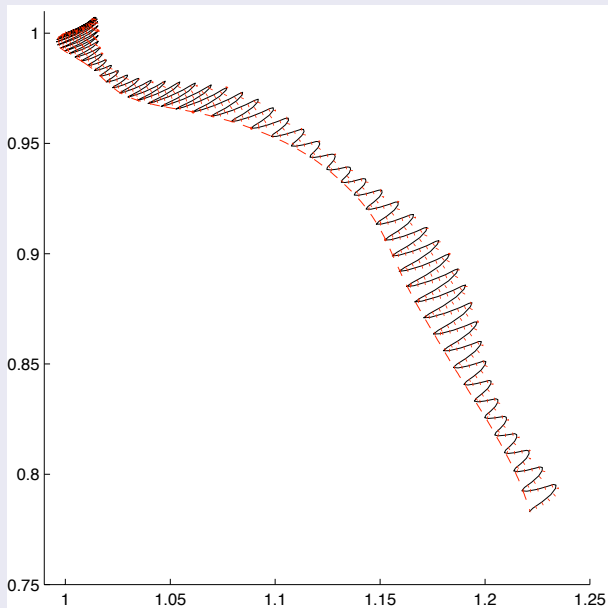
Time: 22.95 - Time step: 459



Time: 144.45 - Time step: 2889



L'analyse asymptotique pour améliorer les performance d'outils de simulation



$$\begin{aligned}\frac{d\mathbf{X}}{dt} &= \mathbf{V}, \\ \frac{d\mathbf{V}}{dt} &= \frac{1}{\varepsilon} \frac{\partial \mathbf{M}}{\partial \theta} \left(t, \frac{t}{\varepsilon}, \mathbf{X} \right) + \frac{\partial \mathbf{M}}{\partial t} \left(t, \frac{t}{\varepsilon}, \mathbf{X} \right) + \frac{\partial \mathbf{N}}{\partial \theta} \left(t, \frac{t}{\varepsilon}, \mathbf{X} \right) \\ &\quad + \left(\nabla \mathbf{M} \left(t, \frac{t}{\varepsilon}, \mathbf{X} \right) \right) \mathbf{V} + \mathbf{W} \left(t, \frac{t}{\varepsilon}, \mathbf{X} \right) - \mathbf{V} \\ &\quad + \varepsilon \left(\frac{\partial \mathbf{N}}{\partial t} \left(t, \frac{t}{\varepsilon}, \mathbf{X} \right) + \left(\nabla \mathbf{N} \left(t, \frac{t}{\varepsilon}, \mathbf{X} \right) \right) \mathbf{V} \right).\end{aligned}$$

Champ de vitesse de l'eau : $\mathbf{M} \left(t, \frac{t}{\varepsilon}, \mathbf{X} \right) + \varepsilon \mathbf{N} \left(t, \frac{t}{\varepsilon}, \mathbf{X} \right)$

$$\mathbf{X}(t) = \mathbf{X}^0\left(t, \frac{t}{\varepsilon}\right) + \varepsilon \mathbf{X}^1\left(t, \frac{t}{\varepsilon}\right) + \dots = \mathbf{Y}^0(t) + \varepsilon \mathbf{Y}^1(t) + \mathcal{O}\left(\frac{t}{\varepsilon}\right) + \dots$$

$$\mathbf{V}(t) = \mathbf{V}^0\left(t, \frac{t}{\varepsilon}\right) + \varepsilon \mathbf{V}^1\left(t, \frac{t}{\varepsilon}\right) + \dots$$

Equation vérifiée par $\mathbf{Y}^0(t)$, $\mathbf{Y}^1(t)$, $\mathbf{V}^0(t, \theta)$ et $\mathbf{V}^1(t, \theta)$

