

Problématique

Comment peut-on modéliser l'écoulement de l'air autour d'une aile d'avion pour retrouver les différentes forces exercées sur lui?

 Peut-on exploiter l'apprentissage statistique pour retrouver la forme optimale pour l'aile ?

Contributions

 Etude de la mécanique des fluides pour modéliser l'écoulement de l'air autour de l'aile

 Réalisation d'une expérience pour la recherche des forces exercées sur l'aile

 Etude de l'apprentissage statistique pour trouver la forme optimale pour l'aile d'avion

Plan de travail

1- Modélisation physique du problème

2- La recherche des expressions des forces exercées sur l'aile par différentes méthodes

3- La recherche de la forme optimale par l'apprentissage statistique

1- Modélisation physique du problème

L'équation de Navier stockes :

$$\rho(\frac{\partial \vec{V}}{\partial t} + (\vec{V}.\overrightarrow{grad})\vec{V} = -\overrightarrow{grad}(P) + \rho \vec{g} + \mu \Delta \vec{V}$$

- Ecoulement incompressible



$$div(\vec{V})=0$$

- \vec{u} : fonction de courant



$$\vec{V} = \overrightarrow{rot}(\vec{u})$$

$$-\overrightarrow{rot}(\overrightarrow{V})=0$$

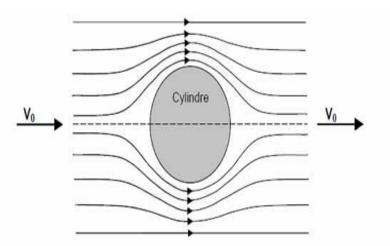


$$\vec{V} = - \overrightarrow{grad}(\Phi)$$

avec Φ le potentiel d'écoulement

- $\overrightarrow{w} = \overrightarrow{rot}(\overrightarrow{V})$ le vecteur tourbillon

Potentiel complexe et écoulement autour d'un cylindre



Ecoulement 2 dimensionnel $\implies \vec{u}$ selon \vec{ez}

Potentiel complexe W=Φ+iu

$$\frac{dW}{dz}$$
 = V_X - $i V_Y$

Φ vérifie l'équation de Laplace

$$\Phi = -V_0(r + \frac{R^2}{r})$$

$$W=V_0(z+\frac{R^2}{z})-\frac{i\Gamma}{2\pi}$$
 Γ est ici la circulation du champs de vitesse autour du cylindre

Théorème de Bernoulli
$$F_x = 0$$
 $F_v = -\rho V_0 \Gamma$

C'est le paradoxe de d'Alembert: pour un fluide parfait en écoulement, l'obstacle ne subit aucune force de frottement

Transformée de Joukowski

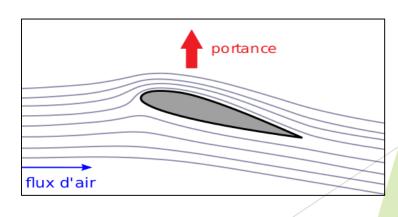
La transformée de Joukowski est donnée par l'équation

$$Z=z+\frac{R^2}{z}$$
 Transformation conforme
un profil cylindrique de rayon a+λ centré en $-\lambda$ $=$ $z=-\lambda+(a+\lambda)e^{i\gamma}$



Si on impose l'absence de divergence dans le nouveau W, on obtient :

 Γ =-4 π (a+ λ) sin(α) V_0 avec α l'angle d'attaque Cette condition est appelée condition de Kutta, elle postule que le contour de l'aile est une ligne de courant



 F_y =ρ4π(a+λ) sin(α) V_0 ² est la partance par unité de longueur

En général :
$$\vec{F} = \frac{1}{2} \rho S C_z V^2$$

Force de trainée

Loi de Stokes:

$$\vec{F} = -6\pi\mu R \vec{V}$$
 avec R = $\frac{\rho LV}{\mu}$ le nombre de Raynolds

cette formule est valable pour R< 1

dans le domaine étudié:
$$\vec{F} = \frac{1}{2} \rho S C_x V^2$$

$$C_x = C_{xv} + C_{xp} + C_{xi}$$

 C_{xy} : trainée due à viscosité

 C_{xp} : trainée due à la pression

 $C_{\chi i} = \frac{C_Z^2}{\pi \lambda}$: trainée induite par la portance

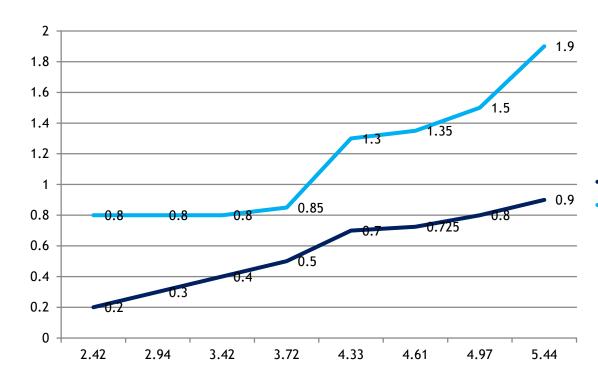
 $\lambda = \frac{E^2}{S}$: allongement aérodynamique, E est l'envergure de l'avion

Expérience



On mesure la portance et la trainée en fonction de la vitesse

Vitesse du vent (m/s)	2,42	2,94	3,42	3,72	4,33	4,61	4,97	5,44
Portance (N)	0,2	0,3	0,4	0,5	0,7	0,725	0,8	0,9
Trainée (N)	0,8	0,8	0,8	0,85	1,3	1,35	1,5	1,9



La trainée et la portance sont proportionnels au carré de la vitesse

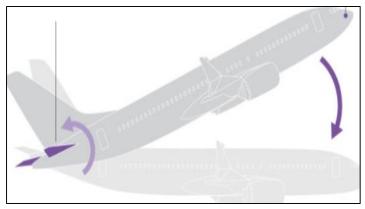
Portance (N)
Trainée (N)

$$F_x = \alpha V^2$$
$$F_z = \beta V^2$$

$$\alpha = 0.064$$

 $\beta = 0.034$

Commentaire sur la Boeing 737



Un angle d'attaque trop important augmente la surface d'attaque de l'avion et donc augmente la trainée. Le MACAS est un système conçu pour redresser l'avion si l'angle devient trop grand.

A cause des fausses données, le MACAS a trop diminué l'angle d'attaque ce qui a diminué la portance et donc il 'y avait une perte d'équilibre ce qui à causé les accidents,

Première tentative de résolution numérique : la méthode des différences finies

En revenant à u et w, on obtient les deux équations suivantes

$$\begin{cases} \Delta \vec{u} = -w \\ \mu \Delta \vec{w} = (\overrightarrow{rot}(\vec{u}). \overrightarrow{grad})(\vec{w}) \end{cases}$$

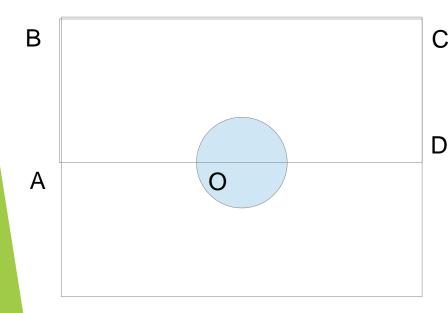
Les équations sont scalaires car \vec{u} et \vec{w} sont selon $\vec{e_z}$ on effectue un développement de Taylor à l'ordre 2

$$\begin{cases} u(x+h) = u(x) + \frac{\partial u}{\partial x}h + \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}h^2 \\ u(x-h) = u(x) - \frac{\partial u}{\partial x}h + \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}h^2 \\ \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} = \frac{u(x+h) + u(x-h) - 2u(x)}{h^2} \\ \frac{\partial u}{\partial x} = \frac{u(x+h) - u(x-h)}{2h} \end{cases}$$

Schéma numérique

$$u_{i,j} = \frac{1}{4} \left(u_{i,j+1} + u_{i,j-1} + u_{i+1,j} + u_{i-1,j} + h^2 w_{i,j} \right)$$

$$w_{i,j} = \frac{1}{4} \left(w_{i+1,j} + w_{i-1,j} + w_{i,j+1} + w_{i,j-1} \right) - \frac{1}{16\mu} \left[(u_{i,j+1} - u_{i,j-1})(w_{i+1,j} - w_{i-1,j}) - (u_{i+1,j} - u_{i-1,j})(w_{i,j+1} - w_{i,j-1}) \right]$$



AB:
$$\frac{\partial u}{\partial x} = 0$$
 w=0

C AB:
$$\frac{\partial u}{\partial x} = 0$$
 w=0

BC: $\frac{\partial u}{\partial y} = 0$ w=0

CD: $\frac{\partial u}{\partial x} = 0$ $\frac{\partial w}{\partial x} = 0$

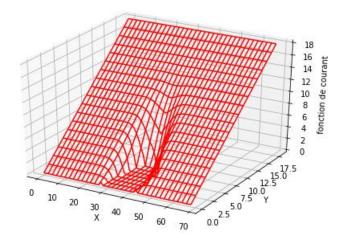
CD:
$$\frac{\partial u}{\partial x} = 0$$
 $\frac{\partial w}{\partial x} = 0$

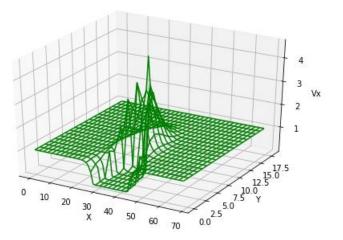
Surface du cylindre :

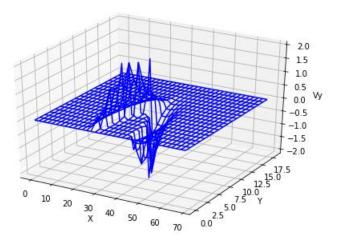
u=0
$$\frac{\partial u}{\partial y}$$
(cx-x)- $\frac{\partial u}{\partial x}$ y=0

Résultats

On obtient les courbes suivantes







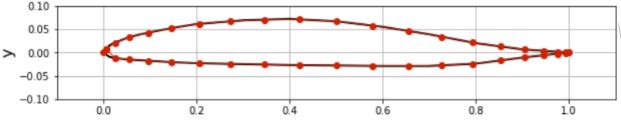
Deuxième tentative de résolution numérique

Vue la difficulté dans l'implémentation des conditions aux limites pour

la forme d'une aile, on utilise une deuxième approche qui utilise la condition de Kutta déjà énoncée

Discrétisation de la géométrie de l'aile





L'écoulement est tangent à l'aile



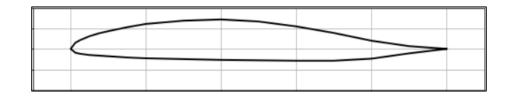
$$\overrightarrow{V_i}.\overrightarrow{n_i}=0$$

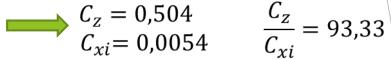
Condition de Kutta

$$\overrightarrow{V_1} = \overrightarrow{V_n}$$

Quelques résultats





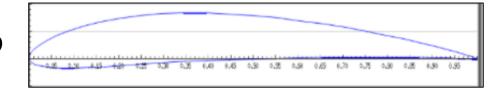


$$\frac{C_z}{C_{xi}} = 93,33$$

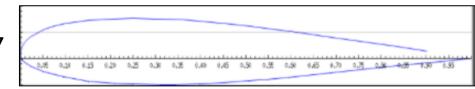


$$C_z = 0,506$$
 $C_{xi} = 0,0068$ $C_z = 78,09$

$$\frac{C_z}{C_{xi}} = 78,09$$

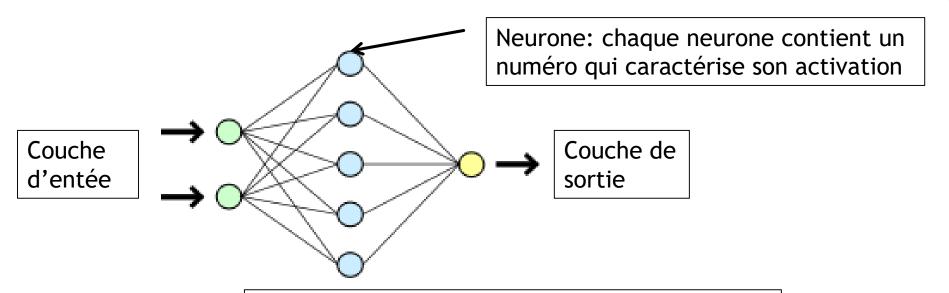


$$C_z = 0.925$$
 $C_{xi} = 0.0181$ $C_z = 51.10$



$$C_z = 0,607$$
 $C_{zi} = 0,0127$ $C_z = 47,80$

Réseau de neurones



Couches cachées: l'activation d'une couche provoque l'activation de celle qui la suit

L'activation d'une neurone se calcule avec une somme pondérée de l'activation de la couche qui la précède et à laquelle on applique une fonction d'activation :

$$a_{i,j+1}=f\left(\sum_i p_{i,j}\; a_{i,j}\; -b_{i,j+1}\right)$$
 $b_{i,j}$ est un biais
On peut prendre $f(x)=\sigma(x)=rac{1}{1+e^{-x}}$ la fonction sigmoid

Ecriture matricielle:

$$\sigma\left(\begin{pmatrix}p_{1,1,i} & \cdots & p_{n,1,i} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ p_{n,1,i} & \cdots & p_{n,n,i}\end{pmatrix}\begin{pmatrix}a_{i,1} \\ \vdots \\ a_{i,n}\end{pmatrix} - \begin{pmatrix}b_{i,1} \\ \vdots \\ b_{i,n}\end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix}a_{i+1,1} \\ \vdots \\ a_{i+1,n}\end{pmatrix}$$

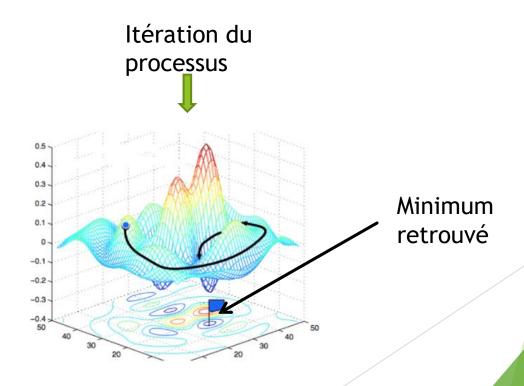
Apprentissage statistique:

L'optimisation des différents poids et biais pour obtenir le résultat voulu à la sortie

La descente du gradient

le gradient pointe dans la direction de la pente la plus décroissante

pour trouver le minimum d'une fonction, on peut suivre le gradient. on descend avec un pas proportionnel au gradient



Retropagation

Dans le réseau de neurones, on veut optimiser une fonction qu'on appelle le cout C on cherche le gradient de C

$$\overrightarrow{grad}(C) = \begin{pmatrix} \frac{\partial C}{\partial p_{i,j,k}} \\ \frac{\partial C}{\partial b_{i,j}} \end{pmatrix}$$

Dans notre cas, le cout est calculé par le programme précédent $C = (\frac{C_{xi}}{C})^2$

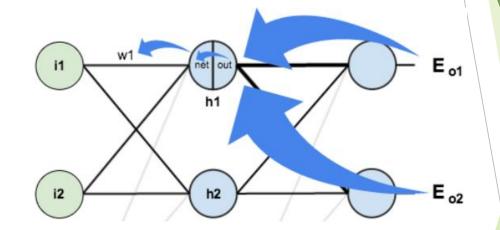
Calcul du gradient

on pose
$$z_{i,j,k} = p_{i,j,k} a_{j,k} + b_{i,n}$$

$$\frac{\partial C}{\partial p_{i,j,n}} = \frac{\partial z_{i,n}}{\partial p_{i,j,n}} \frac{\partial a_{i,n}}{\partial z_{i,n}} \frac{\partial C}{\partial a_{i,n}}$$

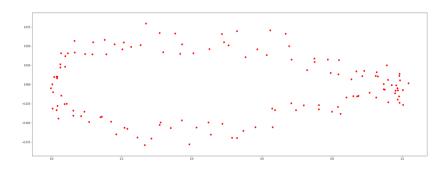
$$\frac{\partial C}{\partial a_{k,n-1}} = \sum_{j} \frac{\partial z_{j,n}}{\partial a_{k,n-1}} \frac{\partial a_{j,n}}{\partial z_{j,n}} \frac{\partial C}{\partial a_{j,n}}$$

$$\frac{\partial C}{\partial p_{k,d,n-1}} = \frac{\partial z_{k,n-1}}{\partial p_{k,d,n-1}} \frac{\partial a_{k,n-1}}{\partial z_{k,n-1}} \frac{\partial C}{\partial a_{k,n-1}}$$



On repete le processus d'une couche à une autre

Résultat



Cette forme est surprenante, mais ce résultat était prévisible puisque notre étude était manquante (on n'a considéré que la trainée induite) et l'apprentissage statistique donne souvent des résultats étranges

Un pont bâtis à l'aide de l'apprentissage statistique



Conclusion

La combinaison la résolution numérique pour la recherche des différentes forces exercées sur l'aile et l'apprentissage statistique peut nous permettre de retrouver une forme optimale pour l'aile. Cette approche peut avoir de grands intérêts industriels

MERCI POUR VOTRE ATTENTION