

# TABLE DES MATIÈRES

NOTATIONS	1
INTRODUCTION	3
<b>I DÉVELOPPEMENT D'UN OUTIL DE SUIVI DE SURFACE ADAPTÉ AUX GÉOMÉTRIES RÉGULIÈRES PAR MORCEAUX</b>	<b>5</b>
1 FORMULATION DU PROBLÈME DE PROPAGATION D'INTERFACES RÉGULIÈRES PAR MORCEAUX EN 3D	7
1.1 Géométrie différentielle des courbes et surfaces?	7
1.2 Caractérisation d'une surface régulière par morceaux	7
1.3 Formulation lagrangienne du problème de propagation d'interface	7
1.4 Principe de Huygens avec condition d'entropie	8
1.5 Représentation par les frontières	10
2 ALGORITHME DE PROPAGATION D'INTERFACES RÉGULIÈRES PAR MORCEAUX	13
2.1 Observations/Motivations	13
2.2 Construction d'une « proto-BRep » de l'EdS partielle suffisante	13
2.3 Conversion en BRep de l'EdB	14
2.3.1 Construction du graphe des intersections	14
2.3.2 Construction des faces, arêtes et sommets BRep	14
3 MISE EN ŒUVRE NUMÉRIQUE	17
3.1 Discrétisation (pseudo-)spectrale en espace	17
3.1.1 État de l'art	17
3.1.2 Polynômes de Bernstein	17
3.1.3 Polynômes de Chebyshev	17
3.1.4 Représentation des carreaux de surface	23
3.1.5 Représentation et Calcul des courbes d'intersection	23
3.2 Intégration temporelle	24
3.2.1 Advection dans champ de vecteur vitesse connu	24
3.2.2 Propagation suivant une vitesse normale donnée	24
3.3 Amélioration de la stabilité numérique	26
3.3.1 Réduction de l'erreur d'aliasing	26
3.3.2 Prévention des singularités géométriques	27
4 VALIDATION ...	29

4.1	Propagation suivant un champ de vitesse continu	29
4.2	Propagation à vitesse normale uniforme	29
<b>II</b>	<b>INTÉGRATION DE L'OUTIL DE SUIVI DE SURFACE DANS UNE CHAÎNE DE CALCUL MULTI-PHYSIQUE</b>	<b>33</b>
5	ADAPTATION D'UN MAILLAGE DE SURFACE DYNAMIQUE	35
5.1	Problématique et état de l'art	35
5.1.1	Simulation numérique avec une géométrie déformable	35
5.1.2	Génération de maillage surfacique basé sur un modèle BRep	36
5.1.3	Optimisation de maillage surfacique	37
5.2	Lien entre modèle BRep et maillage trans-carreaux	38
5.2.1	Construction d'une structure d'hypergraphe	38
5.3	Déformation de maillage trans-carreaux basé sur un modèle BRep dynamique	38
5.3.1	Correspondance d'hypergraphes	38
5.3.2	Régénération du maillage contraint	38
5.3.3	<i>Untangling</i>	38
5.3.4	Optimisation par bouger de nœud	38
5.3.5	Optimisation par reconnections locales	38
	BIBLIOGRAPHIE	41

# NOTATIONS

## **Analyse**

$\Pi_N$  Espace des polynômes à coefficients réels et de degré au plus  $N$

$f^{(k)}$  Dérivée  $k$ -ième de la fonction  $f$

$f_x$  Dérivée partielle  $\frac{\partial f}{\partial x}$

$f_{x_1 \dots x_p}$  Dérivée partielle  $\frac{\partial^p f}{\partial x_1 \dots \partial x_p}$

## **Topologie**

$\partial E$  Frontière d'un sous-ensemble  $E$  de  $\mathbb{R}^d$

$\text{int} E$  Intérieur de  $E$

$\overline{E}$  Adhérence de  $E$

$E^c$  Complémentaire de  $E$



# INTRODUCTION

## CONTEXTE

- Combustion/érosion/ablation de solides
- dépôt (e.g. accrétion de givre, fabrication additive)
- interaction fluide-structure (e.g. aéroélasticité)
- décalage (offset) de surface
  - définition de tolérances
  - usinage par machine-outil à commande numérique
- génération de maillage volumique par avancée de front (e.g. couche limite pour écoulements NS à haut Reynolds)

## CADRE/PROBLÉMATIQUES DE LA THÈSE

1. Résoudre la propagation d'interfaces 3D *géométriquement régulières par morceaux* et de *genre topologique quelconque*
  - on ne s'intéresse pas aux interfaces fluides (e.g. écoulements multi-phases, vésicules en suspension, ...) dont la propagation est régie par la tension de surface, un flot de courbure ou de Willmore et qui subissent de grands changements de topologie
2. Réaliser des simulations numériques (de type EF/VF) de phénomènes multi-physiques complexes [mettant en jeu des interfaces en propagation]/[tenant compte des déformations dynamiques de la géométrie résultant de la propagation d'interfaces]

## CONTRIBUTIONS

1. Utilisation du *formalisme BRep* pour représenter une interface *régulière par morceaux* en propagation en 3D (dans des applications de type interaction fluide-structure, combustion de solide dans un fluide).
2. Mise au point d'un algorithme basé sur le *principe de Huygens* (avec condition d'entropie) pour *adapter dynamiquement la géométrie et la topologie* du modèle BRep de l'interface au cours de la propagation.
3. Mise en œuvre d'une méthode pseudo-spectrale (i.e. d'ordre élevé) (utilisant les polynômes de Chebyshev comme fonctions de base) pour suivre *efficacement et avec une grande précision* le mouvement de l'interface.

4. Mise en œuvre d'une méthodologie pour adapter un *maillage dynamique géométriquement fidèle au modèle BRepdynamique* de l'interface, dans le but de réaliser des simulations EF/VF.
5. (Intégration de l'outil de suivi de surface dans une chaîne de calcul multi-physique)

## ORGANISATION DU MANUSCRIT

2 parties

1. Développement d'un outil de suivi de surface adapté aux géométries régulières par morceaux
  - a) Formulation mathématique du problème de propagation d'interfaces régulières par morceaux en trois dimensions
  - b) Formulation d'un algorithme basé sur le PHCE pour adapter dynamiquement la géométrie et la topologie du modèle BRep de l'interface au cours de la propagation
  - c) Mise en œuvre numérique et validation de l'algorithme
2. Intégration de l'outil de suivi de surface dans une chaîne de calcul multi-physique
  - a) Méthodologie pour adapter un maillage dynamique géométriquement fidèle au modèle BRepdynamique de l'interface
  - b) Couplage de l'outil de suivi de surface avec des solveurs EF/VF – Application à la simulation de la combustion de propergol solide dans les moteurs de fusée

**PREMIÈRE PARTIE**

---

**DÉVELOPPEMENT D'UN OUTIL DE SUIVI DE  
SURFACE ADAPTÉ AUX GÉOMÉTRIES  
RÉGULIÈRES PAR MORCEAUX**





# FORMULATION MATHÉMATIQUE DU PROBLÈME DE PROPAGATION D'INTERFACES RÉGULIÈRES PAR MORCEAUX EN TROIS DIMENSIONS

1

Objectif : définir/caractériser une surface poser le problème

On considère une interface  $\Sigma$  entre deux milieux distincts (e.g. un solide et un fluide). Dans cette thèse, on se concentre sur des problèmes en trois dimensions.  $\Sigma$  représente donc une surface (i.e. une variété de dimension 2) que l'on supposera orientable et fermée. De cette manière,  $\Sigma$  sépare l'espace en un domaine *intérieur*  $\Omega$  (que l'on supposera ouvert) et un domaine *extérieur*  $\Omega^C$ . Avant de rentrer dans le vif du sujet — à savoir la propagation de l'interface  $\Sigma$  — on rappelle les bases de la géométrie différentielle des surfaces et plus particulièrement des surfaces régulières par morceaux.

## 1.1 GÉOMÉTRIE DIFFÉRENTIELLE DES COURBES ET SURFACES?

courbes et surfaces paramétriques : vocabulaire (arc, carreau, espace et domaine paramétriques, carreau restreint, courbes de restriction), vecteur(s) et plan tangents, vecteur (pseudo-)normal, tenseur métrique, première et seconde formes fondamentales, courbures principales, gaussienne et moyenne

notion de continuités paramétrique/géométrique

## 1.2 CARACTÉRISATION D'UNE SURFACE RÉGULIÈRE PAR MORCEAUX

décomposition en nappes régulières ( $G^1$ ), courbes singulières (crêtes?) et points irréguliers (coins?) (cf. notes Huygens)

(Inspiré par [?, p.65] et [?, Section 2.6].)

La frontière  $\partial\Omega$  du solide  $\Omega$  est une surface de continuité  $G^1$  (i.e. possède une direction normale continue) par morceaux. Les singularités géométriques de  $\partial\Omega$  peuvent être de dimension 1 (courbes) ou 0 (points). Les courbes singulières de  $\partial\Omega$  sont elle-mêmes des variétés différentielles de continuité  $G^1$  (i.e. possède une direction tangente continue) excepté aux points singuliers.

## 1.3 FORMULATION LAGRANGIENNE DU PROBLÈME DE PROPAGATION D'INTERFACE

[EDP avec vecteur vitesse ou vitesse normale, problème de définition au niveau des courbes singulières et points irréguliers]

La formulation lagrangienne traditionnelle du problème de propagation d'interface consiste

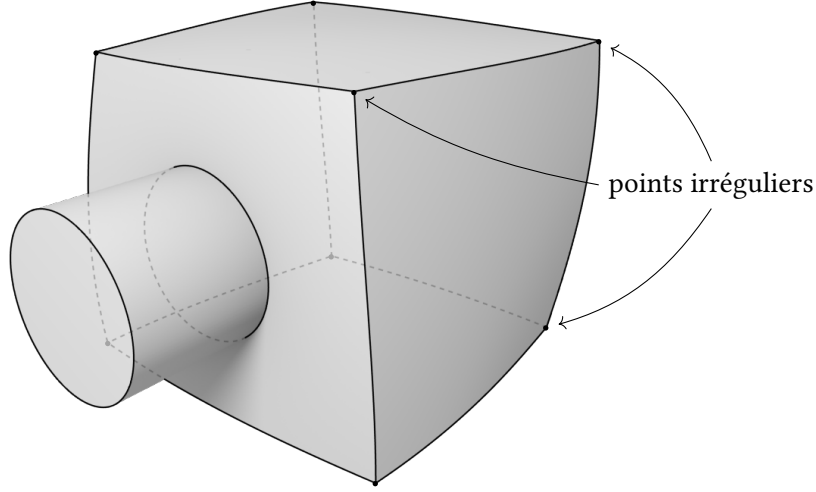


FIGURE 1.1 – Surface régulière par morceaux dont les courbes et points singuliers sont mis en évidence.

à exprimer l'évolution de la position d'un point  $\mathbf{x} \in \Sigma$  comme une équation différentielle

$$\frac{\partial \mathbf{x}}{\partial t} = \mathbf{u}(\mathbf{x}, t). \quad (1.1)$$

La composante tangentielle du vecteur vitesse n'affecte pas la forme de l'interface. En principe, on peut donc formuler de façon équivalente la propagation de  $\Sigma$  suivant un champ de vitesse normale  $\nu : \Sigma \times \mathbb{R}_+ \rightarrow \mathbb{R}$

$$\frac{\partial \mathbf{x}}{\partial t} = \nu(\mathbf{x}, t) \mathbf{n}(\mathbf{x}, t), \quad (1.2)$$

où  $\mathbf{n}(\mathbf{x}, t)$  désigne la direction normale à  $\Sigma$  en  $\mathbf{x}$  à l'instant  $t$ .

#### 1.4 PRINCIPE DE HUYGENS AVEC CONDITION D'ENTROPIE

[Histoire, formulation, notion d'enveloppe de sphères/boules, construction géométrique au lieu de EDP, définitions implicites (cf. notes Huygens)]

Dans la suite, étant donné un sous-ensemble (ouvert ou fermé)  $E$  de  $\mathbb{R}^d$ , on notera  $E^c := \mathbb{R}^d \setminus E$  son complémentaire,  $\partial E$  sa frontière,  $\text{int } E$  son intérieur et  $\overline{E} = E \cup \partial E$  son adhérence.

Soient  $r > 0$  et  $\mathbf{p}$  un point de  $\mathbb{R}^3$ . On note  $\mathcal{S}(\mathbf{p}, r)$  la sphère de rayon  $r$  centrée en  $\mathbf{p}$

$$\mathcal{S}(\mathbf{p}, r) := \{ \mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \mid \|\mathbf{x} - \mathbf{p}\| = r \}, \quad (1.3)$$

et  $\mathcal{B}(\mathbf{p}, r)$  la boule ouverte de rayon  $r$  centrée en  $\mathbf{p}$

$$\mathcal{B}(\mathbf{p}, r) := \{ \mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \mid \|\mathbf{x} - \mathbf{p}\| < r \}. \quad (1.4)$$

Soit  $\rho : \Sigma \rightarrow \mathbb{R}_{+*}$  une fonction  $\alpha$ -lipschitzienne sur  $\Sigma$  et à valeurs strictement positives. On note  $\mathcal{B}(\Sigma, \rho)$  la réunion des boules centrées sur  $\Sigma$  et de rayon  $\rho$

$$\mathcal{B}(\Sigma, \rho) := \bigcup_{\mathbf{p} \in \Sigma} \mathcal{B}(\mathbf{p}, \rho(\mathbf{p})) = \left\{ \mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \mid \exists \mathbf{p} \in \Sigma \mid \|\mathbf{x} - \mathbf{p}\| < \rho(\mathbf{p}) \right\}. \quad (1.5)$$

Son complémentaire est

$$\mathcal{B}(\Sigma, \rho)^c = \bigcap_{\mathbf{p} \in \Sigma} \mathcal{B}(\mathbf{p}, \rho(\mathbf{p}))^c = \left\{ \mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \mid \forall \mathbf{p} \in \Sigma, \|\mathbf{x} - \mathbf{p}\| \geq \rho(\mathbf{p}) \right\}, \quad (1.6)$$

et sa frontière est

$$\begin{aligned} \partial \mathcal{B}(\Sigma, \rho) &= \partial \left( \mathcal{B}(\Sigma, \rho)^c \right), \\ &= \overline{\mathcal{B}(\Sigma, \rho)} \cap \overline{(\mathcal{B}(\Sigma, \rho)^c)}, \\ &= \left\{ \mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \mid \forall \mathbf{p} \in \Sigma, \|\mathbf{x} - \mathbf{p}\| \geq \rho(\mathbf{p}) \text{ et } \exists \mathbf{p} \in \Sigma \mid \|\mathbf{x} - \mathbf{p}\| = \rho(\mathbf{p}) \right\}. \end{aligned} \quad (1.7)$$

On note  $\Omega_{\uparrow \rho}$  la « dilatation » de  $\Omega$  par  $\rho$

$$\Omega_{\uparrow \rho} = \Omega \cup \mathcal{B}(\Sigma, \rho). \quad (1.8)$$

On note  $\Sigma^\rho$  sa frontière

$$\begin{aligned} \Sigma^\rho &:= \partial(\Omega_{\uparrow \rho}), \\ &= \partial \left( (\Omega_{\uparrow \rho})^c \right), \\ &= \partial \left( \Omega^c \cap \mathcal{B}(\Sigma, \rho)^c \right), \\ &= \left\{ \mathbf{x} \in \text{int}(\Omega^c) \mid \forall \mathbf{q} \in \Sigma, \|\mathbf{x} - \mathbf{q}\| \geq \rho(\mathbf{q}) \text{ et } \exists \mathbf{p} \in \Sigma \mid \|\mathbf{x} - \mathbf{p}\| = \rho(\mathbf{p}) \right\}. \end{aligned} \quad (1.9)$$

Il s'agit de l'*enveloppe des boules*<sup>1</sup> (EdB) centrées sur  $\Sigma$  et de rayon  $\rho$ .

---

<sup>1</sup>plus exactement des demi-boules à l'extérieur de  $\Omega$ .

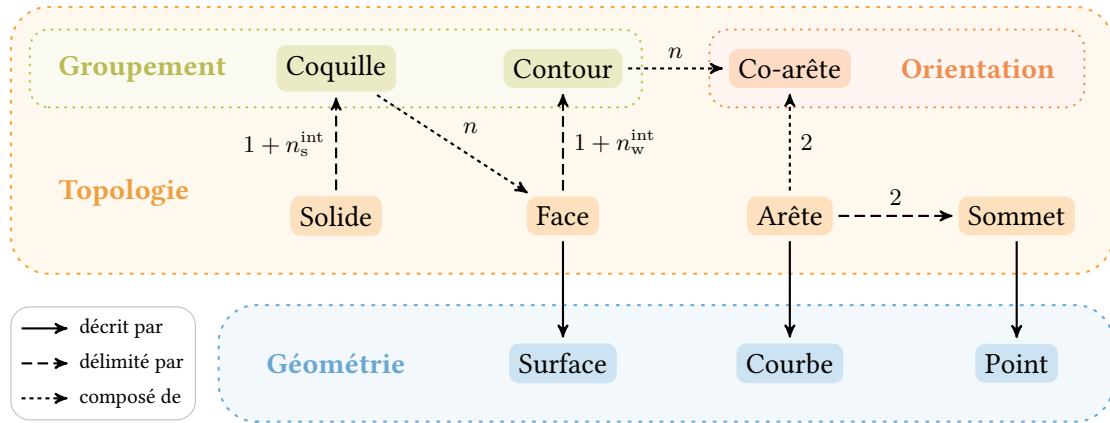


FIGURE 1.2 – Hiérarchie des éléments constituant un modèle BRep.

## 1.5 REPRÉSENTATION PAR LES FRONTIÈRES

Origine, utilisation, concept, définitions formelles des entités, lien avec la décomposition d'une surface  $G^1$  par morceaux, (géométrie différentielle des courbes et surfaces paramétriques), structures de données (DCEL)

placer avant Formulation lagrangienne? ou fusionner avec Caractérisation d'une surface régulière par morceaux?

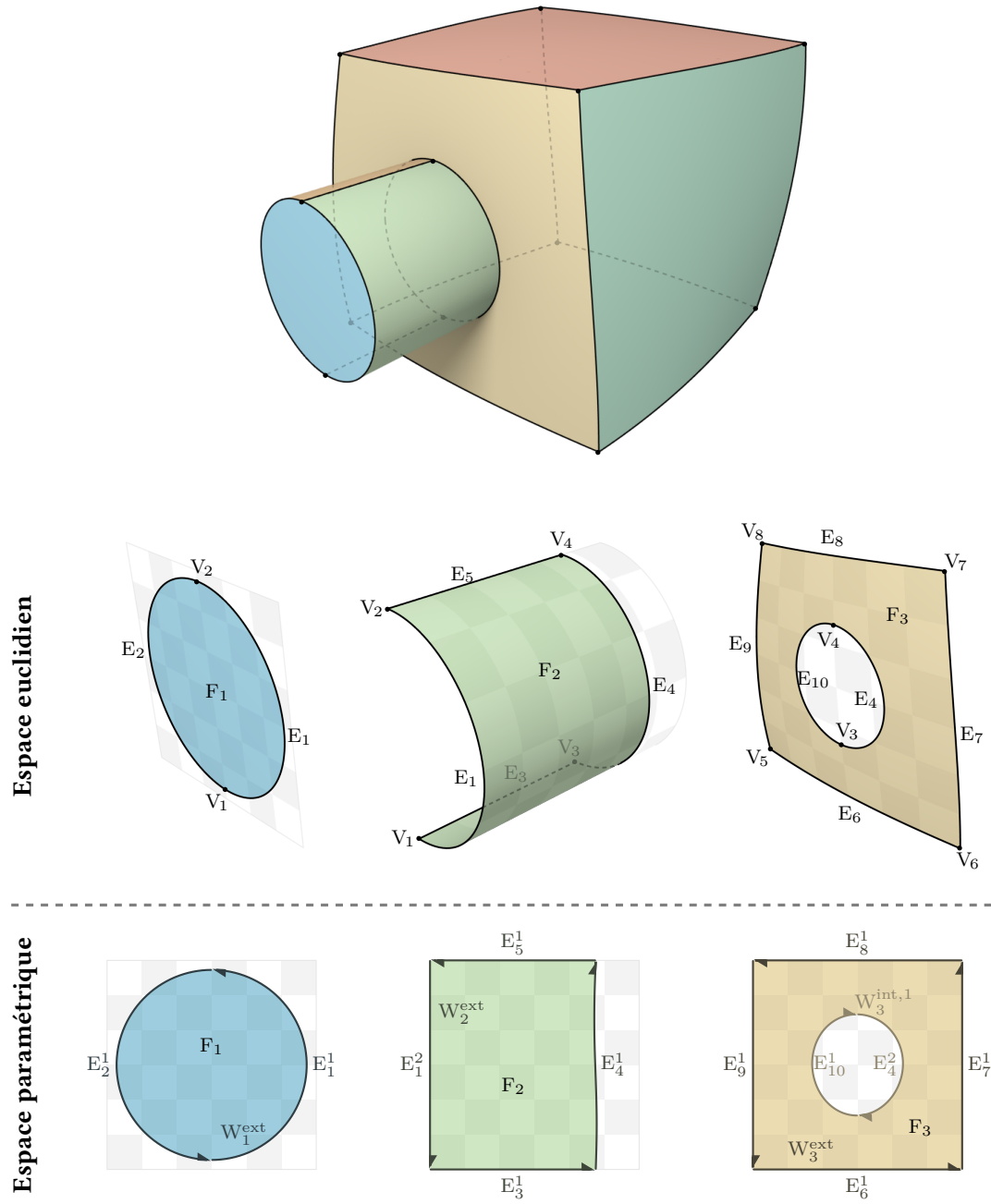


FIGURE 1.3 – Modèle BRep.



# ALGORITHME GÉNÉRAL POUR LA PROPAGATION D'INTERFACES RÉGULIÈRES PAR MORCEAUX

# 2

Objectif : proposer un algorithme de construction de l'EdB sous la forme d'un nouveau modèle BRep à partir du modèle BRep de l'interface courante. Pour cela, on tire d'abord des observations sur lesquelles on se basera pour construire dans un premier temps une pseudo-EdS, que l'on traitera dans un second temps afin d'obtenir l'EdB. Dans ce chapitre, on explicitera une partie des algorithmes utilisés mais les détails de la mise en œuvre numérique feront l'objet du chapitre suivant.

## 2.1 OBSERVATIONS/MOTIVATIONS

Convexité des courbes singulières (foreshadowing Hohmeyer),  $\text{EdB} \subset \text{EdS}$  ( $\rightarrow$  [Section 1.4?](#)), notion d'EdS partielle suffisante (ou « pseudo-EdS », cf. notes Huygens)

## 2.2 CONSTRUCTION D'UNE « PROTO-BREP » DE L'EDS PARTIELLE SUFFISANTE

Construction des EdS propres des faces (carreaux restreints), arêtes convexes vives (arc/segment de courbe) et sommets vifs convexes, paramétrisation d'une EdS (propre) à 1 paramètre/2 paramètres ( $\rightarrow$  [Section 1.4?](#))

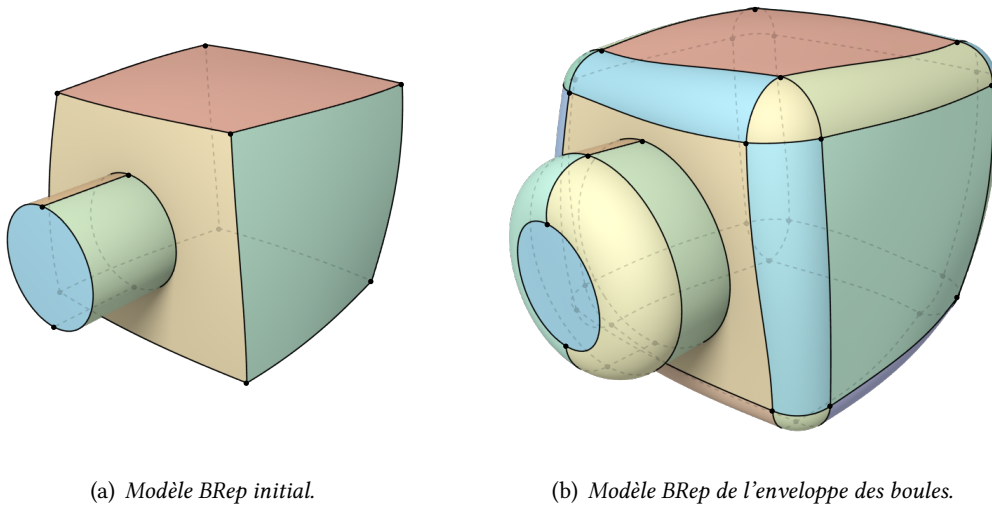


FIGURE 2.1 – ???

## 2.3 CONVERSION EN BREP DE L'EDB

### 2.3.1 CONSTRUCTION DU GRAPHE DES INTERSECTIONS

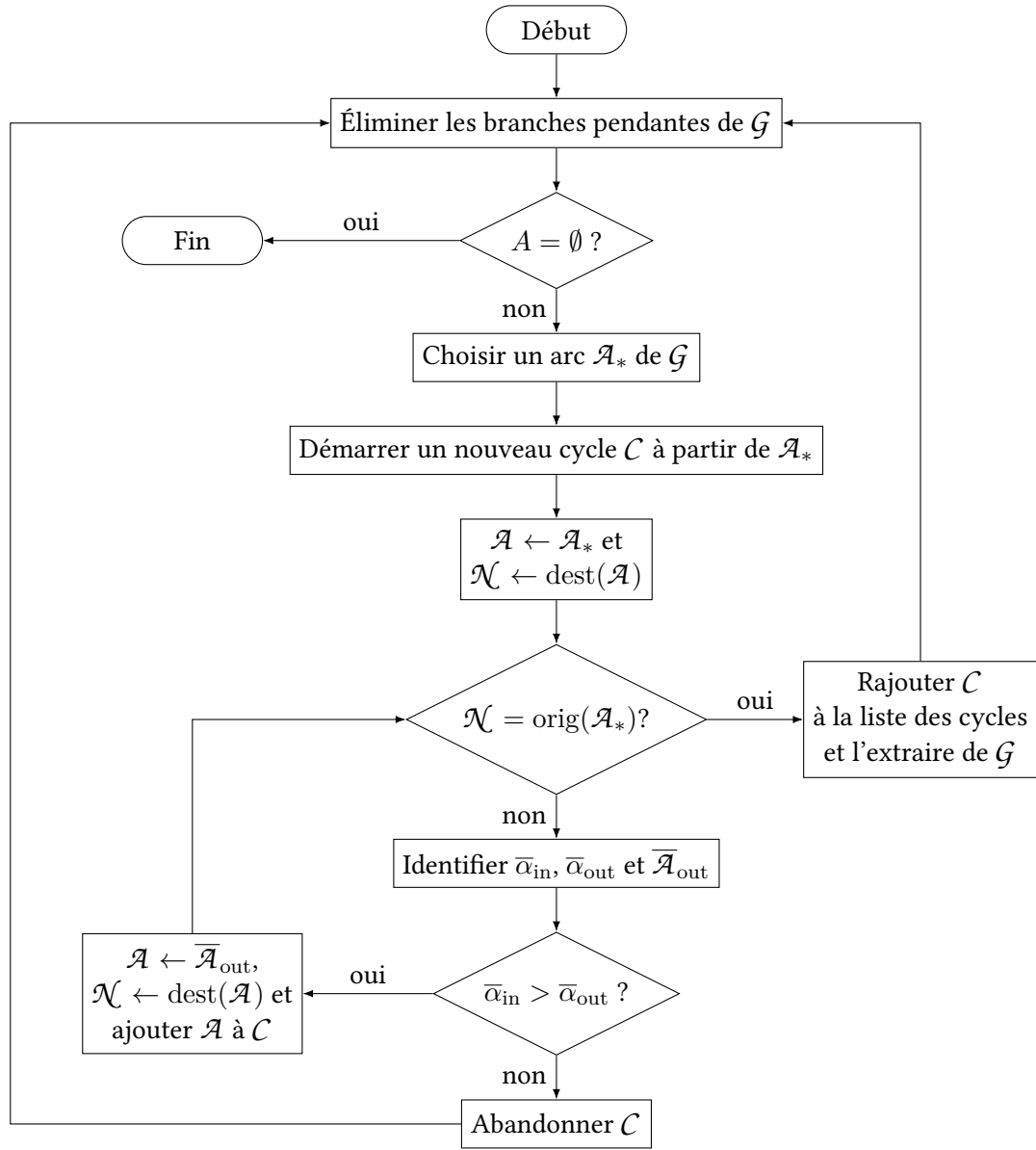
Conservation/création des intersections tangentielles, calcul des intersections transverses entre paire de carreaux non-restreints, segmentation des courbes d'intersection en segments quasi-disjoints (intersection de 3 carreaux non-restreints ou plus), « clipping » par le domaine paramétrique de chaque carreau restreint

pour un carreau de surface, il s'agit d'un graphe planaire orienté dont un plongement dans  $\mathbb{R}^2$  est donné par la trace des courbes d'intersections dans son espace paramétrique

### 2.3.2 CONSTRUCTION DES FACES, ARÊTES ET SOMMETS BREP

pour chaque carreau : extraction des cycles du graphe d'intersection, caractérisations des contours (extérieurs/intérieurs), détermination des faces → insertion des contours dans la BRep → insertion des (co-)arêtes et sommets



FIGURE 2.2 – Organigramme de l'algorithme d'extraction des cycles d'un graphe orienté plongé dans  $\mathbb{R}^2$ .



## 3.1 DISCRÉTISATION (PSEUDO-)SPECTRALE EN ESPACE

### 3.1.1 ÉTAT DE L'ART

CAD : Bezier, NURBS (surfaces « statiques »), harmoniques sphériques, polynômes trigonométriques

Motivation pour Chebyshev

### 3.1.2 POLYNÔMES DE BERNSTEIN

Les polynômes de Bernstein sont définis par

$$B_n^N(x) = \binom{N}{n} (1-x)^{N-n} x^n, \quad (3.1)$$

pour  $0 \leq n \leq N$ . Propriétés :

- positivité : pour  $0 \leq x \leq 1$ ,  $B_n^N(x) \geq 0$
- partition de l'unité :  $\sum_{n=0}^N B_n^N = 1$
- dérivée :  $B_n^{N'} = N \left( B_{n-1}^{N-1} - B_n^{N-1} \right)$

Avantages/inconvénients

- + coefficients = points de contrôle dans l'espace physique, sens géométrique intuitif
- + partition de l'unité sur  $[0, 1] \Rightarrow$  propriété d'enveloppe convexe
- ± algorithme d'évaluation (de Casteljau) numériquement stable mais coûteux  $O(N^2)$
- points de contrôle pas *sur* la courbe/surface  $\Rightarrow$  pas exploitables comme marqueurs lagrangiens
- peu pratiques pour réduire/élever le degré des polynômes

### 3.1.3 POLYNÔMES DE CHEBYSHEV

Les polynômes de Chebyshev sont très largement utilisés dans de nombreux domaines tels que l'analyse numérique. L'objet des sections suivantes est de rappeler la définition de cette famille de polynômes et d'en présenter brièvement les propriétés remarquables qui seront exploitées dans cette thèse. Nombreux sont les ouvrages consacrés aux polynômes de Chebyshev [1, 2] ainsi qu'à leur usage dans les méthodes spectrales [3, 4], aussi le lecteur est invité à s'y référer pour plus de détails.

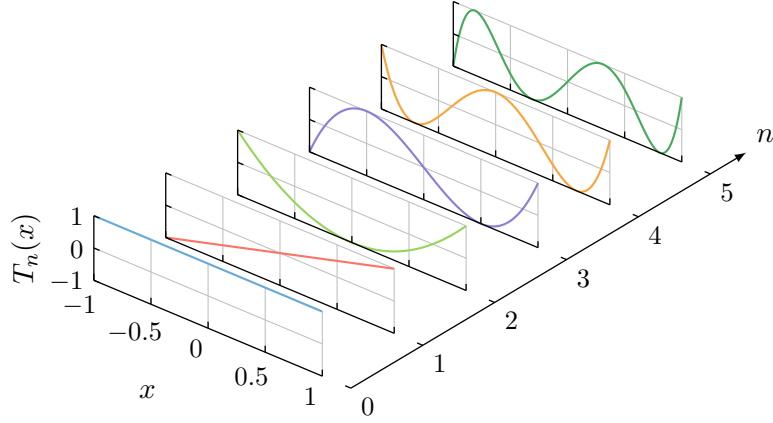
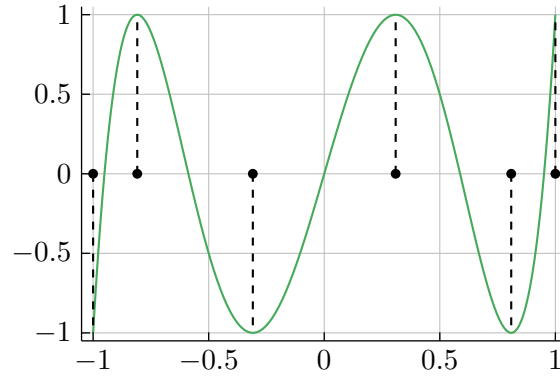


FIGURE 3.1 – Graphe des six premiers polynômes de Chebyshev.

FIGURE 3.2 – Nœuds de Chebyshev-Gauss-Lobatto (extrema locaux) du polynôme  $T_5$ .

### 3.1.3.1 Définition et principales propriétés

**DÉFINITION 3.1** — Pour  $n \in \mathbb{N}$ , le polynôme de Chebyshev (de première espèce)  $T_n$  est défini par

$$T_n(\cos \theta) = \cos n\theta. \quad (3.2)$$

De cette définition et de l'identité trigonométrique  $\cos n\theta + \cos(n-2)\theta = 2 \cos \theta \cos(n-1)\theta$ , on peut déduire la relation de récurrence suivante, pour  $-1 \leq x \leq 1$ ,

$$\begin{cases} T_0(x) = 1, \\ T_1(x) = x, \\ T_n(x) = 2xT_{n-1}(x) - T_{n-2}(x), \text{ pour } n \geq 2. \end{cases} \quad (3.3)$$

Le graphe des six premiers polynômes de Chebyshev est tracé sur la [Figure 3.1](#).

$T_n$  est un polynôme de degré  $n$  qui atteint ses extrema locaux sur  $[-1, 1]$  aux  $n + 1$  nœuds de Chebyshev-Gauss-Lobatto (CGL)

$$x_k = \cos \frac{k\pi}{n}, \quad (3.4)$$

pour  $0 \leq k \leq n$ . Seuls les  $n - 1$  nœuds intérieurs sont réellement des extrema au sens où la dérivée s'y annule. À noter également que ces nœuds sont rangés en ordre décroissant.

Comme illustré sur la [Figure 3.2](#), ces extrema sont alternativement des maxima puis des minima, tous égaux en valeur absolue

$$T_n(x_k) = (-1)^k. \quad (3.5)$$

Cette propriété d'*équioscillation* a pour conséquence le théorème suivant.

**THÉORÈME 3.1** — *Le polynôme de degré  $N - 1$  qui donne la meilleure approximation uniforme (i.e. en norme  $L_\infty$ ) du polynôme  $q = \sum_{n=0}^N a_n X^n$  sur l'intervalle  $[-1, 1]$  est*

$$p_{N-1} = q - 2^{1-N} a_N T_N, \quad (3.6)$$

et, pour tout  $x \in [-1, 1]$ ,

$$|q(x) - p_{N-1}(x)| \leq 2^{1-N} |a_N|, \quad (3.7)$$

l'égalité étant atteinte aux  $N + 1$  nœuds CGL de  $T_N$ .

Ce théorème trouve une application immédiate dans l'économisation des séries (à développer...).

### 3.1.3.2 Approximation de fonctions

Notons  $L^2[-1, 1]$  l'espace de Hilbert des fonctions de carré intégrable sur  $[-1, 1]$ , muni du produit scalaire

$$\langle f, g \rangle = \int_{-1}^1 \frac{f(x)g(x)}{\sqrt{1-x^2}} dx. \quad (3.8)$$

La famille des polynômes de Chebyshev est une base orthogonale et maximale de cet espace, et pour tous  $m, n \in \mathbb{N}$ ,

$$\langle T_m, T_n \rangle = \frac{\pi}{2} \alpha_n \delta_{m,n}, \quad (3.9)$$

où  $\delta_{\cdot, \cdot}$  représente le symbole de Kronecker, et

$$\alpha_n = 1 + \delta_{0,n}. \quad (3.10)$$

Toute fonction  $f \in L^2[-1, 1]$  peut alors être représentée par sa série de Chebyshev

$$f = \sum_{n=0}^{\infty} \hat{f}_n T_n, \quad (3.11)$$

dont les coefficients  $\hat{f}_n$  sont obtenus en prenant le produit scalaire

$$\begin{aligned} \hat{f}_n &= \frac{\langle f, T_n \rangle}{\langle T_n, T_n \rangle}, \\ &= \frac{2}{\pi \alpha_n} \int_{-1}^1 \frac{f(x) T_n(x)}{\sqrt{1-x^2}} dx. \end{aligned} \quad (3.12)$$

La somme partielle

$$P_N f = \sum_{n=0}^N \hat{f}_n T_n \quad (3.13)$$

est le projeté orthogonal de  $f$  sur le sous-espace  $\Pi_N$  de  $L^2[-1, 1]$  des polynômes de degré au plus  $N$ . Il s'agit donc de l'élément de  $\Pi_N$  le plus proche de  $f$ , au sens de la norme induite par le produit scalaire (3.8).

La somme partielle  $P_N f$  est également proche de la meilleure approximation uniforme de  $f$  par un polynôme de degré  $N$ . En effet, si  $f$  est continue sur  $[-1, 1]$ , alors

$$\|f - P_N f\|_\infty \leq (1 + \lambda_N) \min_{p \in \Pi_N} \|f - p\|_\infty, \quad (3.14)$$

où la constante de Lebesgue  $\lambda_N = 1.27 \dots + \frac{4}{\pi^2} \log N + O(N^{-1})$  croît lentement avec  $N$  ( $\lambda_{500} \approx 3.8$ ).

Dans le contexte particulier de la résolution numérique d'équations aux dérivées partielles, on s'intéresse à l'approximation de fonctions qui possèdent des dérivées continues. Pour de telles fonctions, les séries de Chebyshev convergent très rapidement. En effet, à l'aide d'une intégration par parties répétée, on peut montrer que la relation (3.12) implique le théorème suivant.

**THÉORÈME 3.2** — Si  $f$  est  $p - 1$  fois dérivable presque partout sur  $]-1, 1[$  et si  $f^{(p-1)}$  est de variation bornée sur  $[-1, 1]$ , alors

$$\hat{f}_n = O(n^{-p}). \quad (3.15)$$

En particulier, si  $f \in C^\infty[-1, 1]$  alors la suite des coefficients  $\hat{f}_n$  décroît plus rapidement que n'importe quelle puissance négative de  $n$ .

En outre, si  $f$  admet une extension analytique dans une région du plan complexe contenant le segment  $[-1, 1]$ , alors il existe  $r > 1$  tel que

$$\hat{f}_n = O(r^{-n}). \quad (3.16)$$

Puisque  $|T_n| \leq 1$  sur  $[-1, 1]$  pour tout entier  $n$ , il s'ensuit que l'erreur de troncature est bornée par la somme des valeurs absolues des coefficients négligés

$$\|f - P_N f\|_\infty \leq \sum_{n=N+1}^{\infty} |\hat{f}_n|. \quad (3.17)$$

Or, si les coefficients  $\hat{f}_n$  convergent avec une rapidité algébrique de la forme (3.15), alors

$$\|f - P_N f\|_\infty = O(N^{1-p}) = O(N |\hat{f}_N|). \quad (3.18)$$

Si, en revanche, la convergence est géométrique (i.e. de la forme (3.16)), alors

$$\|f - P_N f\|_\infty = O(r^{-N}) = O(|\hat{f}_N|). \quad (3.19)$$

Les règles empiriques (3.18) et (3.19) permettent d'estimer efficacement l'erreur de troncature qui, en pratique, est inconnue. (*développer...*)

*Motivation pour interpolation...*

Les polynômes de Chebyshev satisfont une seconde relation d'orthogonalité, dite « discrète », pour  $0 \leq n \leq N$  et  $m \geq n$ ,

$$\sum_{k=0}^N \frac{1}{\beta_k} T_m(x_k) T_n(x_k) = \frac{N}{2} \beta_n \delta_{m, \pm n \bmod 2N}, \quad (3.20)$$

où  $\{x_k\}_{k=0, \dots, N}$  sont les nœuds CGL de  $T_N$  définis par l'équation (3.4) et

$$\beta_n = 1 + \delta_{0,n} + \delta_{N,n}. \quad (3.21)$$

Soit  $I_N f$  l'unique polynôme de  $\Pi_N$  qui interpole  $f$  aux  $N + 1$  nœuds CGL de  $T_N$

$$I_N f(x_k) = f(x_k). \quad (3.22)$$

Ce polynôme peut s'exprimer dans la base de Chebyshev

$$I_N f = \sum_{n=0}^N \tilde{f}_n T_n. \quad (3.23)$$

En utilisant les relations (3.23), (3.22) et (3.20), on peut alors déduire les coefficients  $\tilde{f}_n$  à partir des valeurs de  $f$  en ces nœuds

$$\tilde{f}_n = \frac{2}{\beta_n N} \sum_{k=0}^N \frac{1}{\beta_k} f(x_k) \cos \frac{nk\pi}{N}. \quad (3.24)$$

L'équation (3.24) définit ainsi une transformation discrète [de l'espace « physique » vers l'espace « spectral »]<sup>1</sup>. Par ailleurs, des relations (3.22), (3.23) et (3.2), on peut déduire la transformation inverse

$$f(x_k) = \sum_{n=0}^N \tilde{f}_n \cos \frac{nk\pi}{N}. \quad (3.25)$$

Les équations (3.24) et (3.25) décrivent des transformations en cosinus discrètes (DCT), qui peuvent être effectuées efficacement à l'aide d'un algorithme de transformation de Fourier rapide (FFT) pour un coût asymptotique de  $O(N \log N)$  opérations.

Les coefficients  $\tilde{f}_n$  peuvent être reliés aux coefficients  $\hat{f}_n$  par la relation

$$\tilde{f}_n = \hat{f}_n + \begin{cases} \sum_{j=1}^{\infty} \hat{f}_{2jN+n} & \text{si } n = 0 \text{ ou } N, \\ \sum_{j=1}^{\infty} (\hat{f}_{2jN-n} + \hat{f}_{2jN+n}) & \text{si } 0 < n < N. \end{cases} \quad (3.26)$$

Cette relation met en évidence le phénomène d'*aliasing*, qui traduit le fait que les polynômes  $T_n$  et  $T_{\pm n \bmod 2N}$  prennent les mêmes valeurs aux nœuds  $\{x_k\}_{k=0,\dots,N}$ , comme illustré sur la Figure 3.3. La différence entre le polynôme d'interpolation  $I_N f$  et la somme partielle  $P_N f$  est l'*erreur d'aliasing*, qui est orthogonale à l'erreur de troncature<sup>2</sup>

$$\|f - I_N f\|^2 = \|f - P_N f\|^2 + \|I_N f - P_N f\|^2. \quad (3.27)$$

L'erreur d'approximation due à l'interpolation est donc toujours supérieure à l'erreur liée à la troncature de la série de Chebyshev. Si  $f$  est régulière, la suite des coefficients  $\hat{f}_n$  converge rapidement vers zéro, si bien que l'erreur d'aliasing reste faible, à condition que le degré de troncature  $N$  soit choisi suffisamment grand. En outre, de la relation (3.26) on déduit que pour tout  $x \in [-1, 1]$ ,

$$|f(x) - I_N f(x)| \leq 2 \sum_{n>N} |\hat{f}_n|. \quad (3.28)$$

L'erreur d'approximation due à l'interpolation est donc *au pire* supérieure à l'erreur de troncature par un facteur 2. L'erreur d'aliasing peut cependant devenir problématique lorsqu'elle est amplifiée par les non-linéarités présentes dans les équations que l'on sera amené à résoudre. Nous reviendrons sur ce point dans la ?? lorsque nous aborderons ...

<sup>1</sup>reformuler!

<sup>2</sup> $\|\cdot\|$  désigne ici la norme induite par le produit scalaire (3.8).

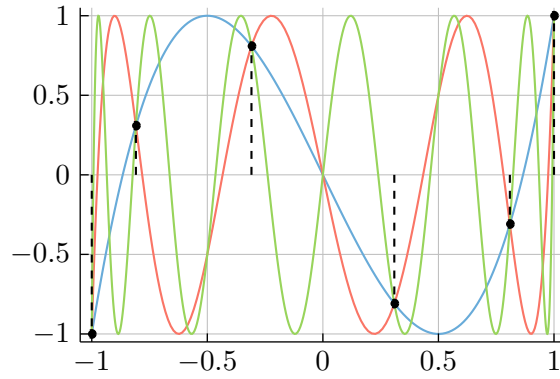


FIGURE 3.3 – Les polynômes  $T_n$  (—),  $T_{2N-n}$  (—) et  $T_{2N+n}$  (—) sont indiscernables aux nœuds CGL de  $T_N$  (ici,  $n = 3$  et  $N = 5$ ).

### 3.1.3.3 Évaluation d'une somme partielle

Par la suite, nous serons amenés à évaluer à maintes reprises des sommes de la forme

$$s_N = \sum_{n=0}^N \hat{s}_n T_n \quad (3.29)$$

en des points autres que les nœuds CGL. Plutôt que de réécrire cette somme dans la base canonique de  $\Pi_N$ , il est intéressant de tirer parti de la relation (3.3). En introduisant la suite récurrente

$$b_n(x) = \begin{cases} 0 & \text{si } n > N, \\ \hat{s}_n - b_{n+2}(x) + 2xb_{n+1}(x) & \text{si } 0 \leq n \leq N, \end{cases} \quad (3.30)$$

on obtient, pour  $-1 \leq x \leq 1$ ,

$$\begin{aligned} s_N &= \hat{s}_0 T_0 + \hat{s}_1 T_1 + \dots + \hat{s}_{N-2} T_{N-2} + \hat{s}_{N-1} T_{N-1} + \hat{s}_N T_N, \\ &= \hat{s}_0 T_0 + \hat{s}_1 T_1 + \dots + (\hat{s}_{N-2} - b_N) T_{N-2} + (\hat{s}_{N-1} - b_{N+1} + 2xb_N) T_{N-1}, \\ &= \hat{s}_0 T_0 + \hat{s}_1 T_1 + \dots + (\hat{s}_{N-3} - b_{N-1}) T_{N-3} + b_{N-2} T_{N-2}, \\ &\dots \\ &= (\hat{s}_0 - b_2) T_0 + b_1 T_1, \\ &= \hat{s}_0 - b_2 + b_1 x, \end{aligned}$$

et enfin

$$s_N(x) = b_0(x) - xb_1(x). \quad (3.31)$$

L'exécution de cet algorithme de sommation — proposé par Clenshaw [5] — requiert seulement  $O(N)$  opérations. La sommation de Clenshaw est donc un moyen efficace et numériquement stable pour évaluer des séries de Chebyshev.

### 3.1.3.4 Dérivation et intégration

(versions matricielle (espace physique) et récursive (espace spectral))  
quadrature de Clenshaw-Curtis)

En posant  $x = \cos \theta$ , il vient, d'après (3.2),

$$T'_n(x) := \frac{d}{dx} T_n(x) = \frac{n \sin n\theta}{\sin \theta}. \quad (3.32)$$



Ainsi, de l'identité  $2 \cos n\theta \sin \theta = \sin(n+1)\theta - \sin(n-1)\theta$ , on peut déduire la relation

$$2T_n = \frac{T'_{n+1}}{n+1} - \frac{T'_{n-1}}{n-1}, \quad (3.33)$$

pour  $n \geq 2$ .

Soit  $f \in C^k[-1, 1]$ . On approche la dérivée  $k$ -ième  $f^{(k)}$  de  $f$  par la dérivée  $k$ -ième du polynôme d'interpolation  $I_N f$

$$D_N^{(k)} f := (I_N f)^{(k)}. \quad (3.34)$$

En général, les opérations de dérivation et d'interpolation ne commutent pas, i.e.

$$D_N^{(k)} f \neq I_N(f^{(k)}). \quad (3.35)$$

Les valeurs aux nœuds CGL de cette dérivée peuvent être exprimées comme une combinaison linéaire des valeurs de  $f$  en ces mêmes nœuds

$$\begin{pmatrix} D_N^{(k)} f(x_0) \\ \vdots \\ D_N^{(k)} f(x_N) \end{pmatrix} = (\mathbf{D}_N)^k \begin{pmatrix} f(x_0) \\ \vdots \\ f(x_N) \end{pmatrix}, \quad (3.36)$$

où  $\mathbf{D}_N$  est la matrice de différentiation [4]

$$(\mathbf{D}_N)_{i,j} = \begin{cases} \frac{2N^2 + 1}{6} & \text{si } i = j = 0, \\ -\frac{2N^2 + 1}{6} & \text{si } i = j = N, \\ -\frac{x_i}{2 \sin^2 \frac{i\pi}{N}} & \text{si } 0 < i = j < N, \\ -\frac{(-1)^{i+j} \beta_i}{2\beta_j \sin \frac{(i+j)\pi}{2N} \sin \frac{(i-j)\pi}{2N}} & \text{si } i \neq j. \end{cases} \quad (3.37)$$

Alternativement, il est intéressant de construire explicitement le polynôme dérivé  $D_N^{(k)} f$  comme une somme de la forme

$$D_N^{(k)} f = \sum_{n=0}^{N-k} \tilde{f}_n^{(k)} T_n. \quad (3.38)$$

*Développer motivation...*

### 3.1.4 REPRÉSENTATION DES CARREAUX DE SURFACE

polynômes de Chebyshev en produit tensoriel

$$\sigma(u, v) = \sum_{m=0}^M \sum_{n=0}^N \tilde{\sigma}_{m,n} T_m(u) T_n(v). \quad (3.39)$$

### 3.1.5 REPRÉSENTATION ET CALCUL DES COURBES D'INTERSECTION

pas de paramétrisation explicite (définition procédurale), méthode de Hohmeyer revisitée

1. Subdivision : découper chaque surface en surfaces plus simple (e.g. triangles)

2.

Subdivision

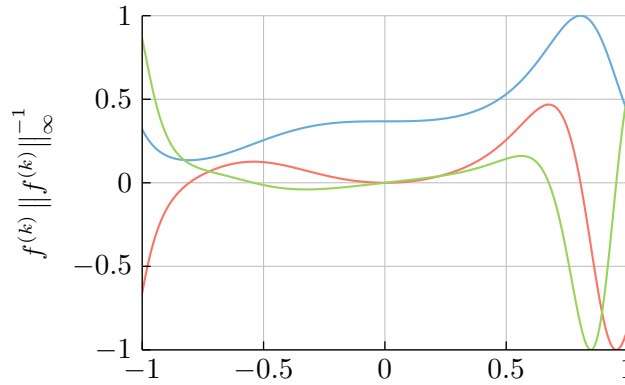
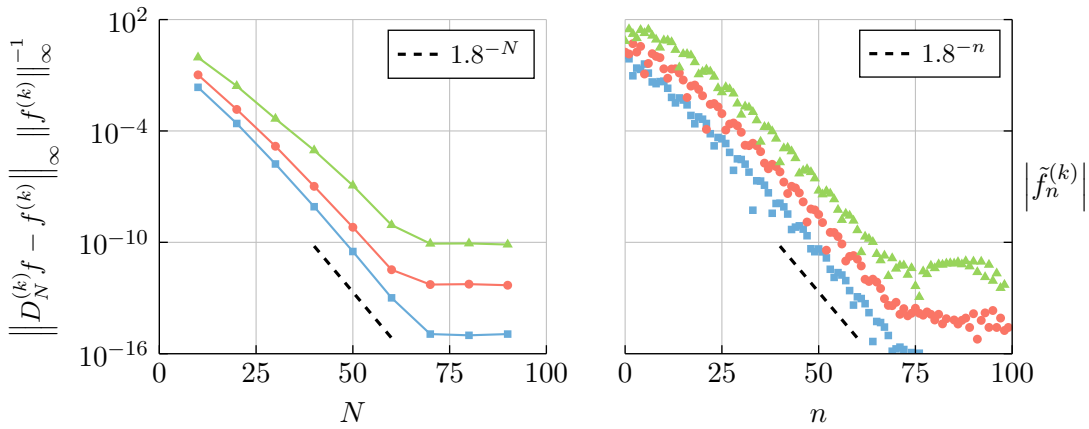


FIGURE 3.4 – Graphes de la fonction  $f : x \mapsto e^{\sin 3x^3}$  et ses dérivées  $f^{(k)}$  ( $k = 0$  (—),  $1$  (—),  $2$  (—)).



(a) Erreur d'approximation par le polynôme  $D_N^{(k)}f$ .

(b) Spectre des coefficients de Chebyshev.

FIGURE 3.5 – Décroissance exponentielle de l'erreur d'approximation et des coefficients de Chebyshev pour la fonction analytique  $f : x \mapsto e^{\sin 3x^3}$  et ses dérivées  $f^{(k)}$  ( $k = 0$  (■),  $1$  (●),  $2$  (▲)).

## 3.2 INTÉGRATION TEMPORELLE

Suivi lagrangien de marqueurs (points de collocation, nœuds de la grille CGL)

### 3.2.1 ADVECTION DANS CHAMP DE VECTEUR VITESSE CONNU

Intégration explicite du vecteur vitesse des marqueurs lagrangiens (typiquement Runge-Kutta à l'ordre 4)

Pas vraiment le cas dans les applications visées, mais on peut imaginer des situations de ce type (e.g. déformation d'un solide sous l'effet d'efforts aérodynamiques → vitesse donnée par des solveurs de mécanique des structures/fluides)

### 3.2.2 PROPAGATION SUIVANT UNE VITESSE NORMALE DONNÉE

#### 3.2.2.1 Paramétrisation approchée de l'EdS propre d'un carreau paramétrique

Entrée : vecteur position  $x_{i,j}$  et vitesse normale  $\nu_{i,j}$  de chaque marqueur lagrangien, pas de temps  $\Delta t$



On note  $\underline{\sigma}$  (resp.  $\overline{\sigma}$ ) une paramétrisation du carreau de surface de  $\underline{F}$  (resp. de  $\overline{F}$ ) et  $\underline{\psi}$  (resp.  $\overline{\psi}$ ) une paramétrisation de la trace de  $\Gamma$  dans l'espace paramétrique de  $\underline{F}$  (resp. de  $\overline{F}$ ) telle que

$$\gamma = \underline{\sigma} \circ \underline{\psi} = \overline{\sigma} \circ \overline{\psi}. \quad (3.43)$$

Enfin, on note  $\underline{\sigma}^\rho$  (resp.  $\overline{\sigma}^\rho$ ) la paramétrisation de  $\widehat{\mathcal{F}}_*^\rho(\underline{F})$  (resp. de  $\widehat{\mathcal{F}}_*^\rho(\overline{F})$ ) obtenue comme décrit dans la [Section 3.2.2.1](#). On a alors

$$\underline{\phi} = \underline{\sigma}^\rho \circ \underline{\psi} \text{ et } \overline{\phi} = \overline{\sigma}^\rho \circ \overline{\psi}. \quad (3.44)$$

On choisit une paramétrisation  $\phi$  de la forme [ref vers équation paramétrisation de surface canal], i.e. les courbes iso- $u$  sont des arcs de cercles caractéristiques dont les extrémités  $\underline{\phi}$  et  $\overline{\phi}$  sont respectivement atteintes en  $v = \underline{v}$  et  $v = \overline{v}$ . Le domaine paramétrique est donc le rectangle  $\mathcal{U} = \mathcal{W} \times [\underline{v}, \overline{v}]$  où  $\mathcal{W}$  désigne le domaine paramétrique (segment de  $\mathbb{R}$ ) de  $\gamma$ .

On propose ici une méthode pour construire une telle paramétrisation.

[Rappeler que les courbes d'intersection sont définies de façon procédurale ...]

La méthode proposée nécessite de connaître  $\gamma$ ,  $\gamma_w$ ,  $\underline{\phi}$  et  $\overline{\phi}$  mais ne nécessite pas explicitement la donnée de  $\rho$  et  $\rho_w$

### 3.2.2.3 Paramétrisation approchée de l'EdS propre d'un sommet BRep convexe

1. polygone sphérique découpé en quadrilatères (valable seulement si la vitesse normale est uniforme)
  - valable seulement si la vitesse normale est uniforme
  - génère plusieurs nouveaux carreaux de surface
  - + les nouveaux carreaux sont entiers (domaine paramétrique égal à  $[-1, 1] \times [-1, 1]$ )  
 $\Rightarrow$  permet l'utilisation de quadrature simple (cf. [Section 3.1.3.4](#))
2. ajustement de carreau sphérique à un nuage de points (cf. notes Huygens)
  - le nouveau carreau est restreint
  - + valable également si la vitesse normale varie spatialement
  - + génère un seul nouveau carreau de surface

## 3.3 AMÉLIORATION DE LA STABILITÉ NUMÉRIQUE

### 3.3.1 RÉDUCTION DE L'ERREUR D'ALIASING

méthode proposée par [6] difficile à appliquer dans notre cas car

1. les carreaux de surface ont un bord,
2. l'espacement non-uniforme des marqueurs lagrangiens (images des nœuds CGL) impose une forte contrainte CFL sur leurs déplacements

### 3.3.2 PRÉVENTION DES SINGULARITÉS GÉOMÉTRIQUES

Notre approche permet naturellement de supporter les singularités géométriques de l'interface, à condition qu'elles soient localisées à l'intersection d'au moins deux carreaux de surface (et donc sur leur bord). En revanche, les singularités qui se forment au sein d'un même carreau provoquent de sérieux problèmes de stabilité numérique. On distingue 2 types de singularités ([7, p.320]) :

- points irréguliers (auto-intersection locale) (normale et plan tangent non définis,  $|\mathbf{I}| = 0$ )  
⇒ oscillations de Gibbs
- auto-intersections globales (non-injectivité de la paramétrisation) : ne pose pas de problème de stabilité numérique mais viole la définition de variété
- [8] (en 2D, i.e. l'interface est une courbe) :
- [?] donne les conditions pour qu'une interface (représentée par une mosaïque de carreaux paramétriques) propagée à vitesse normale uniforme devienne localement singulière

pistes de résolution envisageables

1. approximation non dégénérée [?]
2. tracé des courbes iso-courbure critique [7, chap.8] pour redéfinir les carreaux de surfaces concernés

bilan : pas de solution simple, reste un gros point faible de l'approche choisie...



On s'intéresse d'abord à des cas de référence dans lesquels tous les carreaux ont un domaine paramétrique égal à  $[-1, 1] \times [-1, 1]$ , ce qui permet d'effectuer des mesures de précisions à la fois locales (position de l'interface) et globales (aire et volume délimité, par quadrature). Pour cela, on choisit des géométries simples et sans arête concave. (On pourrait étendre les formules de quadrature aux carreaux restreints, voir IGA.)

#### 4.1 PROPAGATION SUIVANT UN CHAMP DE VITESSE CONTINU

sphère/cube dans un écoulement tourbillonnaire incompressible analytique de période temporelle  $2T$

$$\mathbf{u}(x, y, z, t) = \cos(\pi t/T) \begin{pmatrix} \sin^2(\pi x) [\sin(2\pi z) - \sin(2\pi y)] \\ \sin^2(\pi y) [\sin(2\pi x) - \sin(2\pi z)] \\ \sin^2(\pi z) [\sin(2\pi y) - \sin(2\pi x)] \end{pmatrix}. \quad (4.1)$$

paramétrisation : cube projeté sur sphère ou « slerp »  
calcul de volume avec quadrature de Clenshaw-Curtis (exact, l'intégrande est polynomiale) (étanchéité (continuité  $G^0$  partout) garantie car les marqueurs de bord coïncident tout au long de la déformation)

convergence de l'erreur d'approximation sur la position, l'aire et le volume à  $t = 0$  et  $t = T$  pour différents niveaux de discrétisations spatiale et temporelle

+ convergence de la variation de volume au cours de la déformation (censée être nulle)

Nuancer la pertinence d'un tel cas test :

- pour d'autres cas test analogues (e.g. Enright), un mouvement tangentiel des marqueurs lagrangiens est nécessaire (reparamétrisation)
- mais ce type de déformation extrême n'est pas celui que l'on vise dans nos applications, ce pourquoi on n'a pas trop considéré la reparamétrisation...
- permet toutefois d'évaluer le pouvoir de résolution des polynômes de Chebyshev (vérifier la convergence rapide)

#### 4.2 PROPAGATION À VITESSE NORMALE UNIFORME

cube en expansion  
intérêts :

- valider l'approximation du vecteur normal

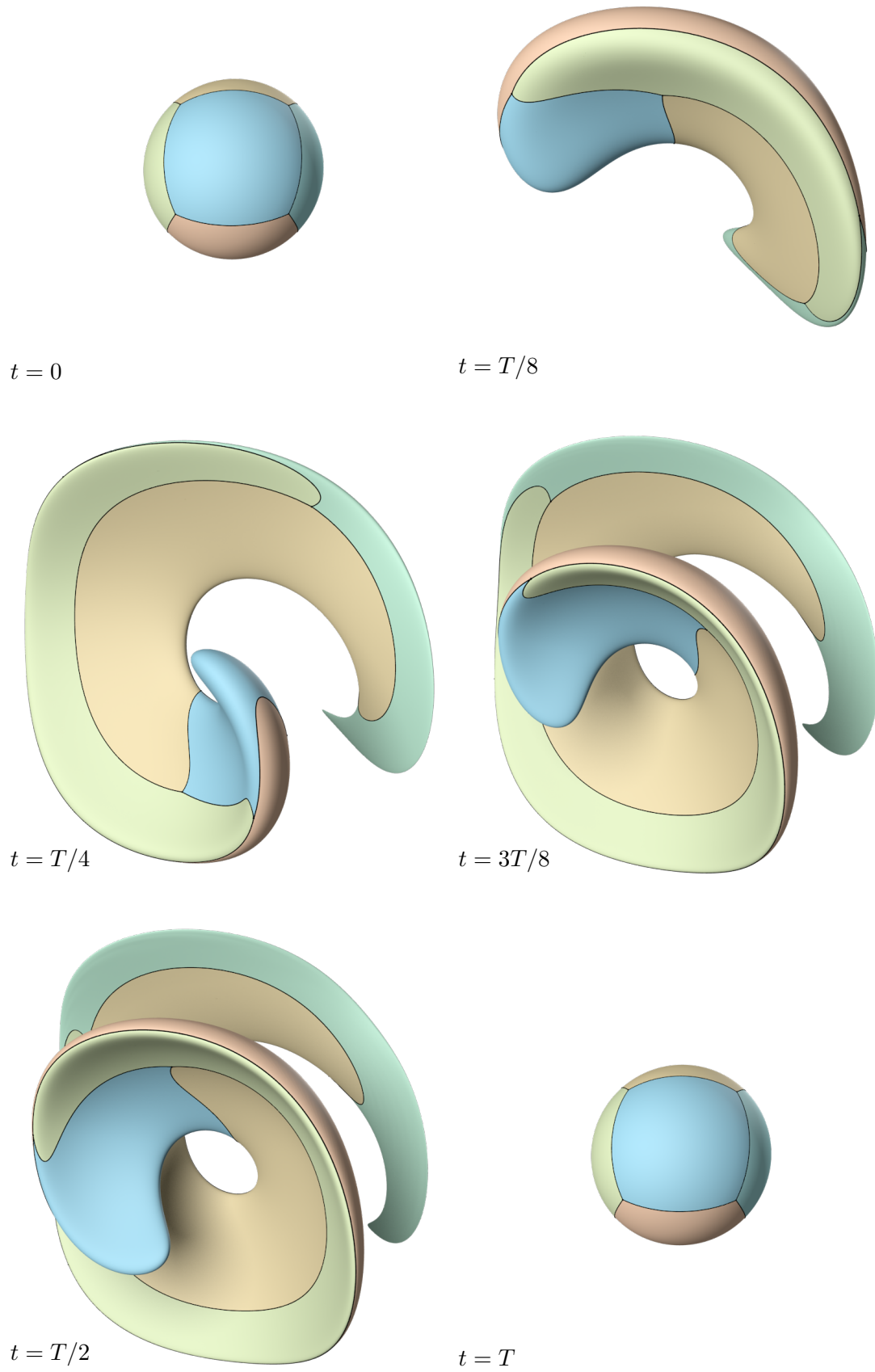


FIGURE 4.1 – Aperçu du modèle BRep à différents instants de la déformation ( $T = 4$ ).



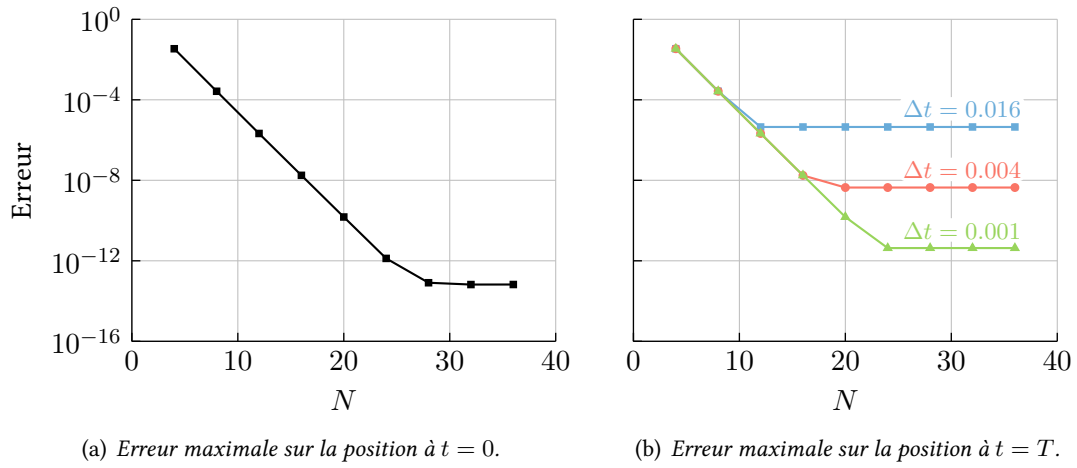


FIGURE 4.2 – Erreur maximale sur la position pour différents niveaux de discrétisations spatiale et temporelle.

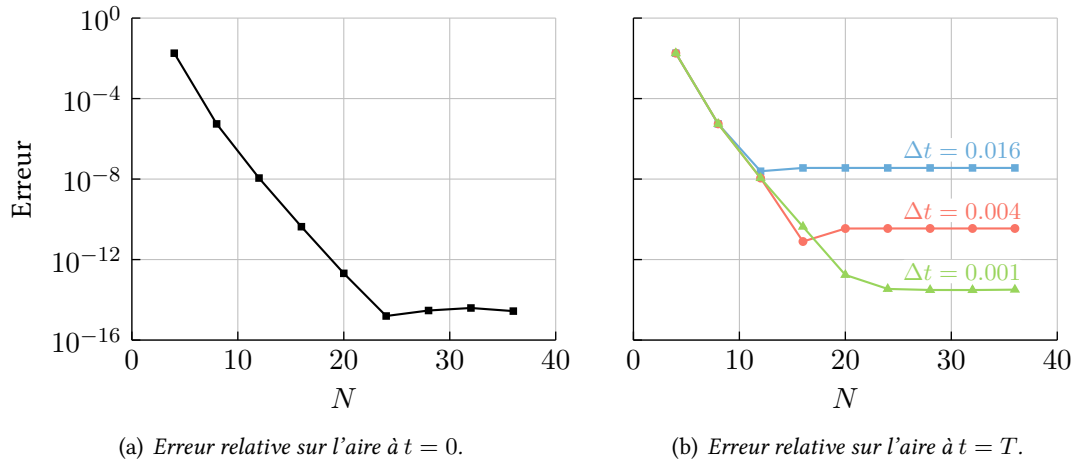


FIGURE 4.3 – Erreur relative sur l'aire pour différents niveaux de discrétisations spatiale et temporelle.

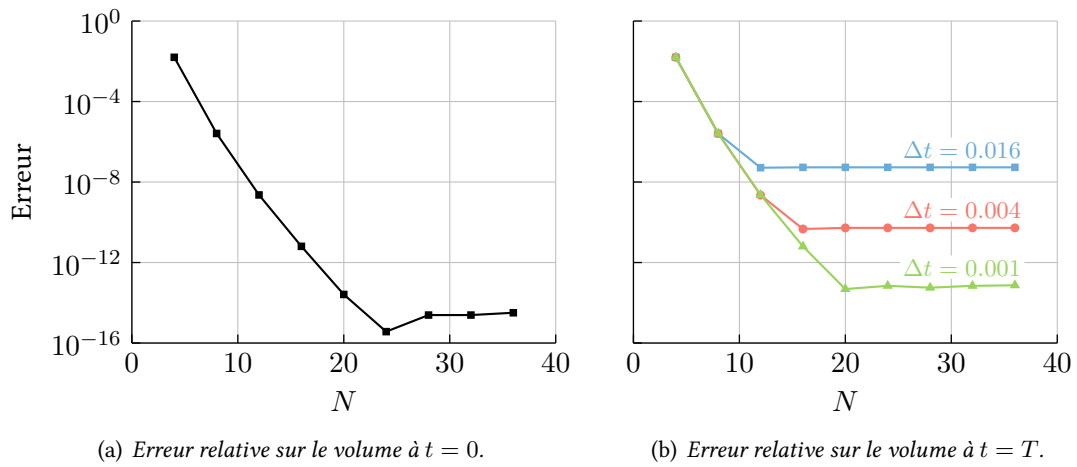


FIGURE 4.4 – Erreur relative sur le volume pour différents niveaux de discrétisations spatiale et temporelle.

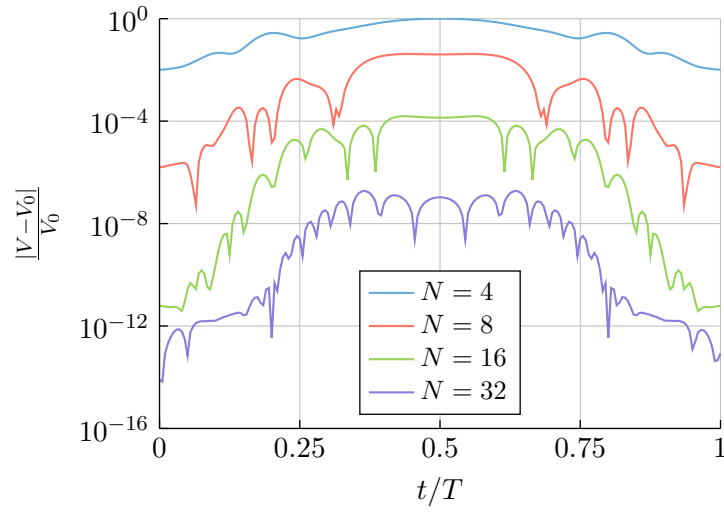


FIGURE 4.5 – Évolution au cours du temps de l'erreur relative en volume pour différents niveaux de discrétisation spatiale. Le schéma de Runge-Kutta explicite à l'ordre 4 est utilisé pour l'intégration temporelle, avec un pas de temps  $\Delta t = 0.001$ .

- valider la construction des EdS propres des arêtes et sommets convexes

**SECONDE PARTIE**

---

**INTÉGRATION DE L'OUTIL DE SUIVI DE  
SURFACE DANS UNE CHAÎNE DE CALCUL  
MULTI-PHYSIQUE**



*Objectif du chapitre: on veut mettre au point une méthodologie pour déformer un maillage de l'interface en propagation en utilisant le modèle BRep dynamique comme support géométrique, afin de pouvoir réaliser des simulations EF/VF dans des domaines de géométrie déformable.*

Motivation

1. la précision et la vitesse de convergence du calcul dépendent fortement de la qualité (forme et taille) des éléments du maillage

## 5.1 PROBLÉMATIQUE ET ÉTAT DE L'ART

### 5.1.1 SIMULATION NUMÉRIQUE AVEC UNE GÉOMÉTRIE DÉFORMABLE

1. maillage volumique (fluide) conforme à l'interface
  - a) 1 seul maillage *body-fitted* avec formulation ALE (*ref*)
    - principe : frontière = maillage de l'interface, intérieur déformé de façon arbitraire
    - intérêt/avantages : ...
    - contraintes/inconvénients :
      - la qualité du maillage volumique dépend fortement de celle du maillage surfacique, surtout dans les régions proches de l'interface, où ont généralement lieu les phénomènes physiques les plus pertinents
      - la connectivité du maillage doit rester fixe (*à vérifier*)
  - b) plusieurs maillages *body-fitted* qui se superposent
    - méthode Chimère [9, 10], FLUSEPA [11]
    - intérêt/avantages :
      - facilite la génération du maillage volumique lorsque la géométrie est complexe (e.g. hyper-sustentateurs)
      - évite de déformer un maillage 3d
    - contraintes/inconvénients :
      - nécessite de traiter les intersections entre les blocs de maillage
      - limité aux mouvements rigides (*à vérifier*)
2. maillage volumique non conforme à l'interface
  - méthode des frontières immergées [12, 13, 14] : interface représentée explicitement, volume (fluide) traité de façon eulérienne (i.e. maillage fixe)
  - intérêt/avantages : évite de générer et déformer un maillage 3d autour d'une géométrie complexe

- contraintes/inconvénients : application indirecte des conditions aux limites

Dans cette thèse,

1. on ne traite que le maillage (surficiel) de l'interface
2. on se concentre sur des maillages triangulaires linéaires par morceaux, mais une extension aux maillages hybrides et courbes (high-order) est envisageable

### 5.1.2 GÉNÉRATION DE MAILLAGE SURFICIEL BASÉ SUR UN MODÈLE BREP

Essentiellement extension de méthodes standard (i.e. quadtree, Delaunay, avancée de front) 2d plan à des surfaces immergées/plongées dans  $\mathbb{R}^3$

1. méthodes indirectes (Riemanniennes) : on travaille dans l'espace paramétrique en tenant compte de la métrique (anisotrope, Riemannienne) induite par la paramétrisation de façon à ce que le plongement du maillage dans  $\mathbb{R}^3$  respecte les critères prescrits
  - a) conforme à la topologie BRep : on exploite directement les paramétrisations locales (carreaux de surface) du modèle BRep [15] (on maille d'abord les sommets, puis les arêtes et enfin les faces afin de garantir la conformité du maillage)
    - intérêt/avantages : utilisation de méthodes 2d plan robustes et efficaces
    - contraintes/inconvénients : les arêtes BRep douces introduisent des contraintes supplémentaires sur le maillage, sans avoir de signification du point de vue du calcul EF/VF  $\Rightarrow$  éléments de mauvaise qualité
  - b) trans-carreaux par (re-)paramétrisation globale :
    - i. [16] :
      - A. on construit d'abord un maillage de référence conforme à la topologie BRep d'un ensemble de faces regroupées
      - B. on bouche artificiellement les éventuels « trous » afin qu'il n'y ait qu'un seul bord
      - C. on plonge ce maillage dans un espace paramétrique global :
        - afin d'obtenir les coordonnées paramétriques globales des nœuds intérieurs, on résout un système d'équations elliptique (opérateur Laplacien combinatoire) avec une condition de Dirichlet pour fixer les nœuds du bord sur un cercle
        - on modifie les coordonnées paramétriques globales des nœuds du bord afin d'améliorer la forme des éléments incidents
        - (on répète le processus jusqu'à ce que la qualité des éléments dans l'espace paramétrique global soit convenable)
      - D. on élimine les éventuels éléments fictifs créés à l'étape 1(b)iB
      - E. on génère un maillage dans l'espace paramétrique global par avancée de front en utilisant le maillage de référence comme approximation géométrique dans l'espace physique
      - F. on retrouve les coordonnées paramétriques locales des nœuds du nouveau maillage
    - ii. [17] :
      - A. le domaine paramétrique de chaque face BRep est décomposé en cellules triangulaires s'appuyant sur les contours

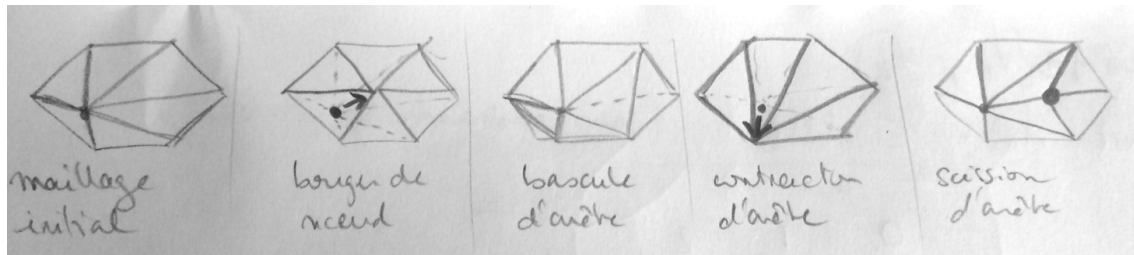


FIGURE 5.1 - ...

- B. chaque cellule (courbe) est en bijection avec un triangle (linéaire) dans l'espace paramétrique global
- C. un maillage du domaine paramétrique global est généré (quadtree-Delaunay)
- iii. [18] : ?
  - intérêt/avantages : lève les contraintes topologiques du modèle BRep qui ne sont pas pertinentes pour le calcul EF/VF
  - contraintes/inconvénients :
    - topologie : limité aux variétés avec un ou plusieurs bords  $\Rightarrow$  nécessite un découpage (généralement manuel) de l'interface
    - géométrie : limité aux surfaces quasi-planes et régulières
    - (méthodes pas suffisamment automatisées)

2.

### 5.1.3 OPTIMISATION DE MAILLAGE SURFACIQUE

1. bouger de nœud (direct, i.e.  $xyz$  ou indirect, i.e.  $uv$ )
  - a) méthodes heuristiques (lissage laplacien, analogies physiques [19], interpolation (IDW, RBF, ...) ...)
  - b) lissage basé sur l'optimisation d'une métrique de qualité [20, 21, 22] [23]  $\rightarrow$  maillage supporté sur un carreau de surface paramétrique
2. changements locaux de connectivité
  - a) bascule d'arête
  - b) contraction d'arête
  - c) scission d'arête

le maillage doit être une approximation géométrique fidèle de l'interface (dont la géométrie « exacte » est définie par le modèle BRep)

$\rightarrow$  solution la plus simple : le maillage interpole la surface BRep aux nœuds (qui sont alors localisés sur des entités BRep et donc sur un ou plusieurs carreaux de surface)  $\Rightarrow$  l'écart de corde doit être contrôlé (taille d'élément dicté par le rayon de courbure local, maillage explicite des caractéristiques/singularités géométriques (arêtes vives, coins, ...))

## 5.2 LIEN ENTRE MODÈLE BREP ET MAILLAGE TRANS-CARREAUX

Objectifs :

1. représenter fidèlement la surface (courbe) à l'aide d'un maillage (linéaire) (i.e. limiter/contrôler l'écart de corde)
2. s'affranchir au maximum des contraintes sur le maillage inutilement imposées par la topologie du modèle BRep (arêtes douces)

### 5.2.1 CONSTRUCTION D'UNE STRUCTURE D'HYPERGRAPHE

## 5.3 DÉFORMATION DE MAILLAGE TRANS-CARREAUX BASÉ SUR UN MODÈLE BREP DYNAMIQUE

Objectifs :

1. préserver autant que faire se peut la connectivité du maillage (éviter de générer un nouveau maillage à chaque pas de temps)

### 5.3.1 CORRESPONDANCE D'HYPERGRAPHES

### 5.3.2 RÉGÉNÉRATION DU MAILLAGE CONTRAINT

### 5.3.3 UNTANGLLEMENT

### 5.3.4 OPTIMISATION PAR BOUGER DE NŒUD

Décrire la procédure de projection d'un déplacement sur la surface BRep (sur une hyper-face ou une hyper-arête)  $\rightarrow$  trajectoire trans-carreaux [24, Section 5.5], [25], [26, p.42 et Section 4.4.1]

### 5.3.5 OPTIMISATION PAR RECONNECTIONS LOCALES

#### 5.3.5.1 Bascule d'arête

Les arêtes contenues dans les chaînes ne peuvent pas être basculées.

#### 5.3.5.2 Contraction d'arête

Soit  $e$  l'arête entre les nœuds  $p_1$  et  $p_2$ . Sans restreindre la généralité, on supposera que  $ddl(p_1) \leq ddl(p_2)$ . Ici,  $ddl(p)$  représente le nombre de degrés de liberté du nœud  $n$ , i.e.

- $ddl(p) = 0$  si  $n$  est contraint sur un sommet BRep ;
- $ddl(p) = 1$  si  $n$  est contraint sur une hyper-arête (chaîne) ;
- $ddl(p) = 2$  si  $n$  n'est pas contraint (ou plutôt est contraint sur une hyper-face).

Si  $ddl(p_1) = ddl(p_2) = 1$ , la contraction n'est possible que si  $e$  fait partie d'une chaîne, i.e. les nœuds  $p_1$  et  $p_2$  sont contraints sur la même hyper-arête (voir Figure 5.2).

Si  $ddl(p_1) < ddl(p_2)$  on contracte  $e$  vers le nœud  $p_1$ . Si  $ddl(p_1) = ddl(p_2)$  on contracte  $e$  vers son milieu. Afin de localiser précisément ce milieu sur la surface BRep (i.e. connaître l'entité



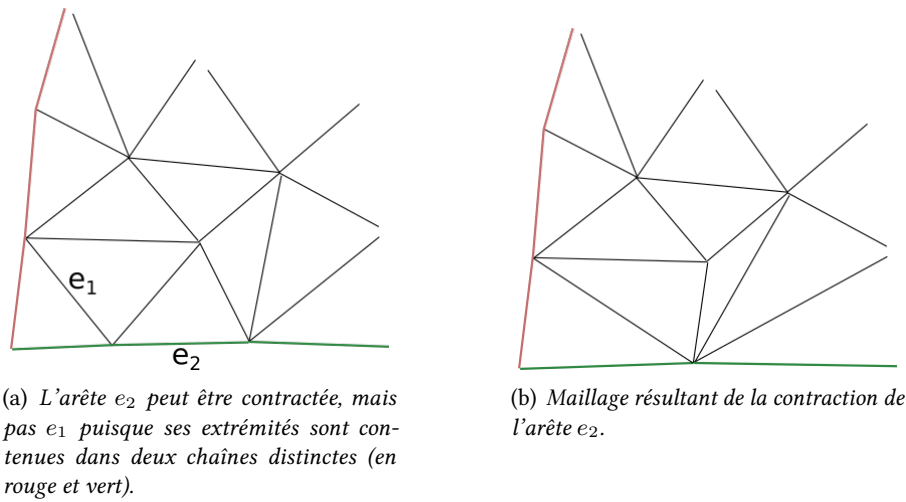


FIGURE 5.2 – Deux cas possibles pour une arête dont les deux sommets ont un seul degré de liberté.

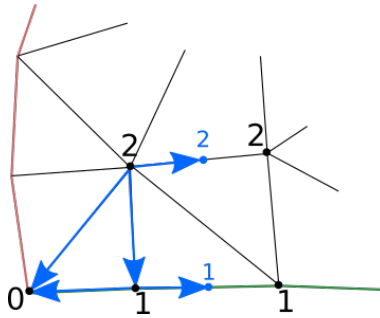


FIGURE 5.3 – Placement du nœud résultant de la contraction d'une arête. Le ddl de chaque nœud concerné est indiqué à côté de celui-ci. Les flèches représentent les vecteurs déplacement à projeter pour chaque arête contractée.

BRep qui le supporte, ainsi que ses coordonnées paramétriques dans les carreaux de surface concernés), on calcule la projection sur la surface BRep du nœud  $p_1$  translaté d'un vecteur  $\frac{p_2 - p_1}{2}$  (voir Figure 5.3), en suivant la procédure décrite dans la Section 5.3.4.

### 5.3.5.3 Scission d'arête

On insère un nœud au milieu d'une arête. Comme pour la contraction d'arête, les coordonnées de ce milieu sont une nouvelle fois obtenue par la procédure de projection décrite dans la Section 5.3.4. Cette fois, la projection du déplacement se fait en partant du sommet de l'arête ayant le plus grand nombre de degrés de liberté, comme illustré sur la Figure 5.4.

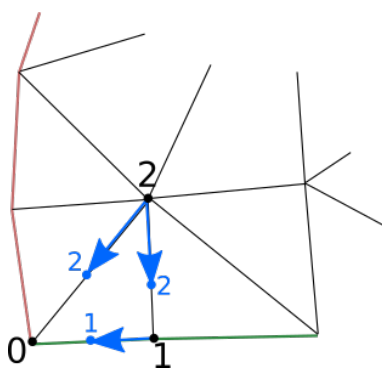


FIGURE 5.4 – Placement du nouveau nœud résultant d'une scission d'arête. Le ddl de chaque nœud concerné est indiqué à côté de celui-ci. Les flèches représentent les vecteurs déplacement à projeter pour chaque arête scindée.

## BIBLIOGRAPHIE

- [1] J. MASON et D. HANDSCOMB. *Chebyshev Polynomials*. CRC Press, 2002. (cf. p. 17)
- [2] A. GIL, J. SEGURA et N. M. TEMME. *Numerical Methods for Special Functions*. Society for Industrial and Applied Mathematics, Philadelphia, PA, USA, 2007. (cf. p. 17)
- [3] J. P. BOYD. *Chebyshev and Fourier Spectral Methods*. Dover Books on Mathematics. Dover Publications, Mineola, NY, seconde édition, 2001. (cf. p. 17)
- [4] C. CANUTO, M. Y. HUSSAINI, A. QUARTERONI et T. A. ZANG. *Spectral Methods. Fundamentals in Single Domains*. Springer-Verlag Berlin Heidelberg, 2006. (cf. pp. 17 et 23)
- [5] C. CLENSHAW. A note on the summation of Chebyshev series. *Mathematics of Computation*, **9** (51) : pp. 118–120, 1955. (cf. p. 22)
- [6] A. RAHIMIAN, S. K. VEERAPANENI, D. ZORIN et G. BIROS. Boundary Integral Method for the Flow of Vesicles with Viscosity Contrast in Three Dimensions. *Journal of Computational Physics*, **298** : pp. 766–786, 2015. (cf. p. 26)
- [7] N. M. PATRIKALAKIS et T. MAEKAWA. *Shape Interrogation for Computer Aided Design and Manufacturing*. Springer Science & Business Media, 2009. (cf. p. 27)
- [8] X. M. JIAO. *Data transfer and interface propagation in multicomponent simulations*. Thèse de Doctorat, University of Illinois, Urbana-Champaign, 2001. (cf. p. 27)
- [9] R. L. MEAKIN et N. E. SUHS. Unsteady aerodynamic simulation of multiple bodies in relative motion. Dans *9th AIAA Computational Fluid Dynamics Conference*, p. 1996, 1989. (cf. p. 35)
- [10] Z. J. WANG et V. PARTHASARATHY. A fully automated Chimera methodology for multiple moving body problems. *International Journal for Numerical Methods in Fluids*, **33** (7) : pp. 919–938, 2000. (cf. p. 35)
- [11] P. BRENNER. Three-dimensional aerodynamics with moving bodies applied to solid propellant. Dans *27th Joint Propulsion Conference*, p. 2304, 1991. (cf. p. 35)
- [12] C. S. PESKIN. The immersed boundary method. *Acta numerica*, **11** : pp. 479–517, 2002. (cf. p. 35)
- [13] J. HOVNANIAN. *Méthode de frontières immergées pour la mécanique des fluides. Application à la simulation de la nage..* Thèse de Doctorat, Université Sciences et Technologies-Bordeaux I, 2012. (cf. p. 35)
- [14] K. WANG, J. GRÉTARSSON, A. MAIN et C. FARHAT. Computational algorithms for tracking dynamic fluid–structure interfaces in embedded boundary methods. *International Journal for Numerical Methods in Fluids*, **70** (4) : pp. 515–535, 2012. (cf. p. 35)

- [15] H. BOROUCAKI, P. LAUG et P.-L. GEORGE. Parametric surface meshing using a combined advancing-front generalized Delaunay approach. *International Journal for Numerical Methods in Engineering*, **49** (1-2) : pp. 233–259, 2000. (cf. p. 36)
- [16] D. L. MARCUM et J. A. GAITHER. Unstructured Surface Grid Generation Using Global Mapping and Physical Space Approximation. Dans *Proceedings of the 8th International Meshing Roundtable*, pp. 397–406, 1999. (cf. p. 36)
- [17] F. NOËL. Global parameterization of a topological surface defined as a collection of trimmed bi-parametric patches: Application to automatic mesh construction. *International Journal for Numerical Methods in Engineering*, **54** (7) : pp. 965–986, 2002. (cf. p. 36)
- [18] W. JONES. Toward a global parameterization for quilted CAD entities. Dans *42nd AIAA Aerospace Sciences Meeting and Exhibit*, p. 611, 2004. (cf. p. 37)
- [19] C. FARHAT, C. DEGAND, B. KOOBUS et M. LESOINNE. Torsional springs for two-dimensional dynamic unstructured fluid meshes. *Computer Methods in Applied Mechanics and Engineering*, **163** (1-4) : pp. 231–245, 1998. (cf. p. 37)
- [20] L. A. FREITAG, M. JONES et P. PLASSMANN. An efficient parallel algorithm for mesh smoothing. Dans *Proceedings of the 4th International Meshing Roundtable*, pp. 47–58, 1995. (cf. p. 37)
- [21] S. A. CANANN, J. R. TRISTANO, M. L. STATEN ET AL. An Approach to Combined Laplacian and Optimization-Based Smoothing for Triangular, Quadrilateral, and Quad-Dominant Meshes. Dans *Proceedings of the 7th International Meshing Roundtable*, pp. 85–102, 1998. (cf. p. 37)
- [22] X. JIAO, D. WANG et H. ZHA. Simple and Effective Variational Optimization of Surface and Volume Triangulations. Dans *Proceedings of the 17th International Meshing Roundtable*, pp. 315–332, 2008. (cf. p. 37)
- [23] A. GARGALLO-PEIRÓ, X. ROCA et J. SARRATE. A surface mesh smoothing and untangling method independent of the CAD parameterization. *Computational Mechanics*, **53** (4) : pp. 587–609, 2014. (cf. p. 37)
- [24] G. FOUCAULT, J.-C. CUILLIÈRE, V. FRANÇOIS, J.-C. LÉON et R. MARANZANA. Adaptation of CAD model topology for finite element analysis. *Computer-Aided Design*, **40** (2) : pp. 176–196, 2008. (cf. p. 38)
- [25] T. V. THOMPSON, II et E. COHEN. Direct haptic rendering of complex trimmed NURBS models. Dans *ACM SIGGRAPH 2005 Courses*, SIGGRAPH '05. ACM, New York, NY, USA, 2005. (cf. p. 38)
- [26] S. CROZET. *Efficient contact determination between solids with boundary representations (B-Rep)*. Thèse de Doctorat, Communauté Université Grenoble Alpes, 2017. (cf. p. 38)
- [27] H. WENGLE et J. H. SEINFELD. Pseudospectral solution of atmospheric diffusion problems. *Journal of computational Physics*, **26** (1) : pp. 87–106, 1978. (Pas cité)
- [28] M. A. LACHANCE. Chebyshev economization for parametric surfaces. *Computer Aided Geometric Design*, **5** (3) : pp. 195–208, 1988. (Pas cité)

- [29] S. CAMPAGNA, P. SLUSALLEK et H.-P. SEIDEL. Ray tracing of spline surfaces: Bézier clipping, Chebyshev boxing, and bounding volume hierarchy – a critical comparison with new results. *The Visual Computer*, **13** (6) : pp. 265–282, 1997. (Pas cité)
- [30] A. RABABAH. Transformation of Chebyshev–Bernstein polynomial basis. *Computational Methods in Applied Mathematics*, **3** (4) : pp. 608–622, 2003. (Pas cité)
- [31] O. P. BRUNO, Y. HAN et M. M. POHLMAN. Accurate, high-order representation of complex three-dimensional surfaces via Fourier continuation analysis. *Journal of Computational Physics*, **227** (2) : pp. 1094 – 1125, 2007. (Pas cité)
- [32] R. PEYRET. *Spectral Methods for Incompressible Viscous Flow*, volume 148. Springer Science & Business Media, 2013. (Pas cité)
- [33] A. BOWYER. Computing dirichlet tessellations. *The Computer Journal*, **24** (2) : pp. 162–166, 1981. (Pas cité)
- [34] D. F. WATSON. Computing the n-dimensional Delaunay tessellation with application to Voronoi polytopes. *The Computer Journal*, **24** (2) : pp. 167–172, 1981. (Pas cité)
- [35] W. CHO, N. M. PATRIKALAKIS et J. PERAIRE. Approximate development of trimmed patches for surface tessellation. *Computer-Aided Design*, **30** (14) : pp. 1077–1087, 1998. (Pas cité)
- [36] G. FOUCAULT, J.-C. CUILLIÈRE, V. FRANÇOIS, J.-C. LÉON et R. MARANZANA. Generalizing the advancing front method to composite surfaces in the context of meshing constraints topology. *Computer-Aided Design*, **45** (11) : pp. 1408–1425, 2013. (Pas cité)
- [37] P. J. FREY et H. BOROUCHAKI. Geometric surface mesh optimization. *Computing and Visualization in Science*, **1** (3) : pp. 113–121, 1998. (Pas cité)
- [38] X. JIAO, A. COLOMBI, X. NI et J. HART. Anisotropic mesh adaptation for evolving triangulated surfaces. *Engineering with Computers*, **26** (4) : pp. 363–376, 2010. (Pas cité)
- [39] F. ALAUZET, B. FABRÈGES, M. A. FERNÁNDEZ et M. LANDAJUELA. Nitsche-XFEM for the coupling of an incompressible fluid with immersed thin-walled structures. *Computer Methods in Applied Mechanics and Engineering*, **301** : pp. 300–335, 2016. (Pas cité)
- [40] H. FREEMAN et R. SHAPIRA. Determining the Minimum-Area Encasing Rectangle for an Arbitrary Closed Curve. *Communications of the ACM*, **18** (7) : pp. 409–413, 1975. (Pas cité)