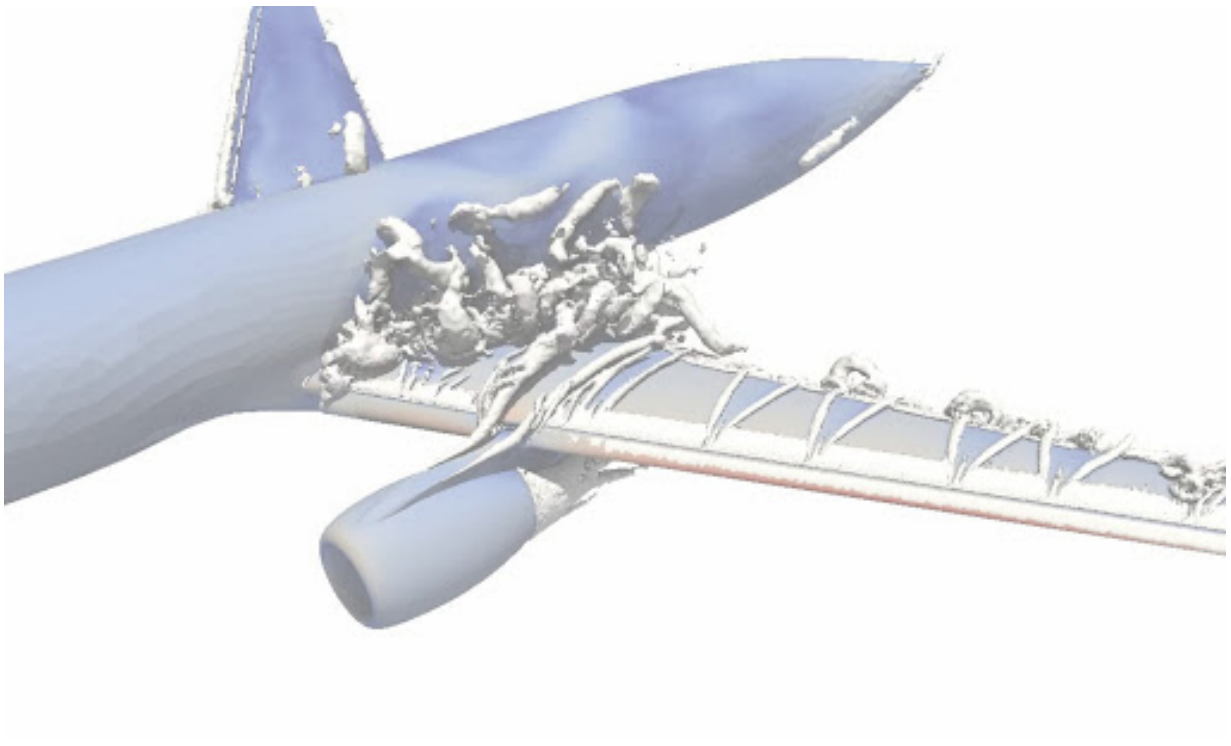


Project MORPHEUS

Model Order Reduction for multi-PHysical and Energy-Unified
Systems

Andrea Brugnoli
Docteur ISAE-Supaéro 2020
Ingénieur ISAE-Supaéro 2017

Dossier de candidature au prix de la fondation Jean-Jacques et Félicia Lopez-Loreta pour l'excellence académique.



Source: [FEniCS-HPC website](#)

1 Résumé du projet

Le but du projet MORPHEUS consiste à mettre en place des méthodes numériques pour accélérer la simulation des problèmes d'interaction fluide-structure (IFS), par rapport au temps de calcul requis pour une simulation haute-fidélité. Il sera donc possible d'intégrer des modèles plus économiques, qui pourront remplacer des simulations très coûteuses, et ainsi de faciliter le design optimisé des composant et la prise de décisions. A la différence de plusieurs méthodes proposées dans la littérature, l'impératif est la fidélité à la structure physique du problème. Cette structure est le plus souvent ignorée par les algorithmes de réduction, qui traitent les simulations comme des boîtes noires. Les modèles réduits respectueux de la physique sont beaucoup plus précis que ceux qui ne la garantissent pas et leur utilisation pourra radicalement améliorer les techniques normalement utilisées pour la réduction des modèles et l'optimisation. Pour réaliser son ambition, ce projet vise à utiliser des formalismes mathématiques récents pour la modélisation multiphysique et la digitalisation des modèles. Les outils capables de prédire précisément le comportement des systèmes complexes ont une importance fondamentale pour nous aider à affronter les prochains défis technologiques et sociétaux. Le fait que cette année le Prix Nobel de Physique ait été attribué à trois chercheurs travaillant sur ce sujet¹ confirme l'importance et l'actualité de cet axe de recherche.

2 Développement du projet scientifique

2.1 Les problèmes multiphysiques

L'ingénierie computationnelle est une science récente, multidisciplinaire et en expansion rapide. Son but consiste à mettre en place des modèles mathématiques et numériques pour prédire le comportement des systèmes complexes. Cela permet de concevoir des systèmes ex novo ou bien de détecter de fautes pendant le cycle de vie des composants, sans devoir utiliser des tests expérimentaux très coûteux. Ce domaine est en expansion rapide car aujourd'hui on dispose de ordinateurs plus puissants et surtout parce que les algorithmes des calcul ont été optimisés pour être plus rapides, robustes et faciles à utiliser. Toutefois les problèmes multiphysiques, qui sont centrales dans les applications industrielles, sont extrêmement compliqués à traiter. Cela est dû d'une part à la difficulté associée au traitement des différentes physiques et d'autre part à la taille des systèmes obtenus, qui nécessitent plusieurs jours, voire plusieurs

¹<https://www.nobelprize.org/prizes/physics/2021/summary/>

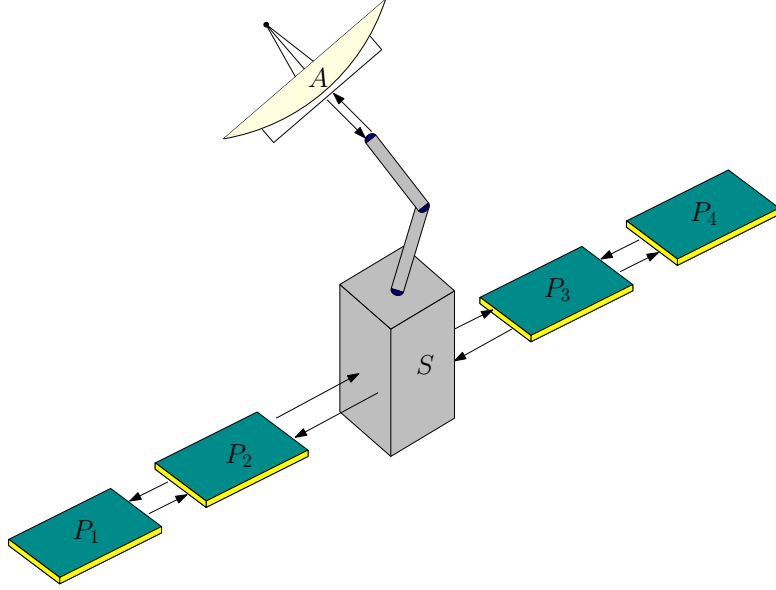


Figure 2: Schéma modulaire représentant un satellite de télécommunication.

semaines, pour être résolus à l'aide d'un supercalculateur [17]. Ces problématiques posent des barrières pour l'utilisation des modèles numériques en industrie.

2.2 Outils scientifiques du projet MORPHEUS

Un formalisme unificateur pour la modélisation des systèmes dynamiques

Un formalisme mathématique très prometteur pour traiter les problèmes multiphysique est le formalisme port-Hamiltonien [18], basé sur la mécanique Hamiltonienne et les graphes de liaisons pour la modélisation des systèmes dynamiques. Au cœur de ce formalisme, il y a l'idée que tout système physique peut être décrit d'une manière modulaire, c'est-à-dire à partir de ses composants simples, qui interagissent entre eux et avec le milieu environnant à travers des portes. Les portes d'interaction contiennent l'information relative au flux d'énergie entre les différents composants et entre différents domaines physiques (mécanique, électromagnétisme ou dynamique des fluides). La conception modulaire est fondamentale dans l'ingénierie, car le design de tout système technologique est fait à partir des éléments simples qui sont assemblés pour donner lieu à la complexité qui nous entoure. Prenez par exemple un avion, un hélicoptère, un satellite (cf. Fig. 2) ou un téléphone portable : pour pouvoir optimiser leur design il est indispensable de disposer d'un outil de modélisation capable de décomposer la complexité d'une manière à retrouver les différents composants clés. Le fait d'utiliser un outil de modélisation unifié représente une nouveauté essentielle de ce projet. Cela pourra permettre la création d'une infrastructure commune pour les outils numériques à la base de la digitalisation,

et donc faciliter son adoption dans l'industrie.

Une méthodologie structurée pour la discrétisation

Les algorithmes numériques utilisés en industrie sont adaptés à la nature physique du problème. Pour la mécanique des solides la méthode des éléments finis est privilégiée par les ingénieurs. Pour la dynamique des fluides les volumes finis sont majoritairement utilisés car ils garantissent le respect des lois de conservation. Quand il faut utiliser ces deux approches simultanément, par exemple pour traiter des problèmes couplés, leur couplage pose plusieurs challenges. Les deux méthodes utilisent des degrés de liberté différents (i.e. différentes entités topologiques du maillage) et l'interconnexion introduit forcément des erreurs. Un outil de modélisation général nécessite une méthode de discrétisation également générale, capable de garantir la possibilité d'interconnecter des physiques distinctes. Récemment un formalisme unificateur pour la discrétisation des équations à dérivées partielles a été développé [19]. Cette théorie mathématique, appelée la méthode des éléments finis en calcul extérieur ou FEEC², a permis des développements importants pour la discrétisation des équations aux dérivées partielles issues de la physique. Elle a été appliquée avec succès au cas de la mécanique des solides, la dynamique des fluides et l'électromagnétisme et elle représente un outil puissant pour les applications multiphysiques. La portée de cette théorie est témoignée par le fait que l'Angleterre a décidé d'utiliser cette nouvelle méthode pour renouveler les codes de calcul pour la météorologie.

L'intelligence artificielle pour obtenir des modèles réduits

Toute méthode de discrétisation, même la plus sophistiquée, amène à des systèmes dont la taille dépasse facilement le million d'inconnues. Pour pouvoir optimiser le design des composantes mécaniques, il faut simuler ces modèles plusieurs fois. Cela amène à des coûts computationnels prohibitifs même pour les entreprises dotées des centres de calcul les plus avancés. Il est donc indispensable d'introduire des méthodes de réduction, qui sont censées construire un modèle plus simple, capable néanmoins de retenir les propriétés principales du système de départ. La grande majorité de ces méthodes supposent que l'on puisse obtenir un système réduit à travers une méthode essentiellement linéaire, i.e. la Décomposition Orthogonale en Valeurs Propres (POD) [20, 21]. Cette hypothèse n'est pas valable pour tout système exhibant un comportement non-linéaire et conduit à surestimer la dimension du système réduit. Grâce aux progrès récents dans le domaine de l'Intelligence Artificielle (IA), de nouvelles

²Le calcul extérieur représente une généralisation du calcul vectoriel basée sur la géométrie différentielle.

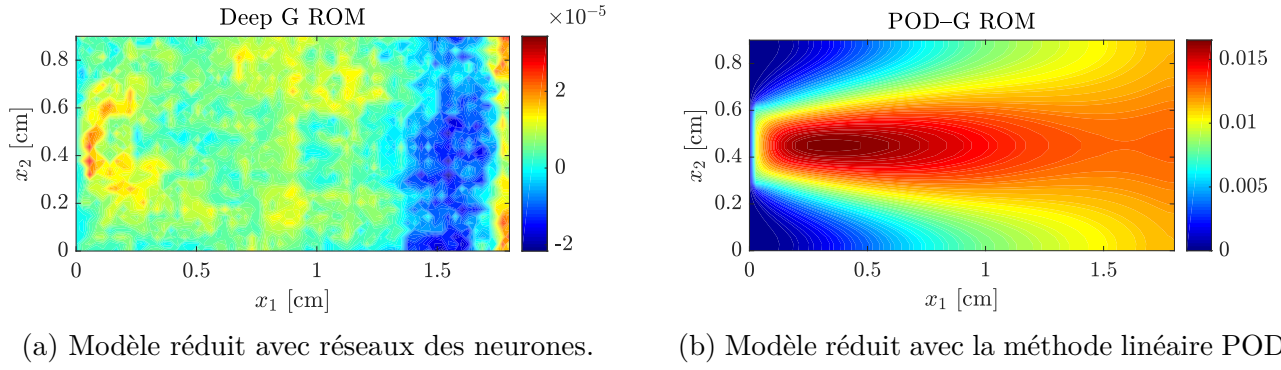


Figure 3: Erreur des modèles réduits sur le champ de température pour un problème de convection-diffusion-réaction. En utilisant un réseaux neuronaux convolutifs pour générer une variété non linéaire (cf. Fig. 3a) l’erreur associée à la réduction est drastiquement réduite, de 10^{-2} à 10^{-5} , par rapport à la méthode POD (cf. Fig. 3b). Reproduit de [22] avec permission.

méthodes permettent d’obtenir des modèles réduits plus performants. Par exemple, des chercheurs ont proposé une architecture basée sur les réseaux neuronaux convolutifs [22] pour obtenir des modèles beaucoup plus rapides (d’un facteur 100 environ) par rapport aux discrétisation haute fidélité. Leur technique représente une extension non linéaire des méthodologies couramment utilisées. Les résultats obtenus démontrent la gain de performance qu’il est possible obtenir en utilisant les réseaux neuronaux convolutifs (cf. 3).

2.3 Lots de travaux

Le projet est divisé en trois lots de travaux :

1. Développement d’algorithmes numériques haute-fidélité pour des problèmes d’interactions fluide-structures basée sur le formalisme port-Hamiltonien et les élément finis en calcul extérieur.
2. Méthodes de réduction garantissant le respect de la structure physique implémentées en utilisant les réseaux des neurones.
3. Utilisation des modèles réduits pour l’optimisation et comparaison avec les modèles haute-fidélité.

Chaque macro-tâche est directement associée à une thèse. Pour ce qui concerne les aspect théoriques fondamentaux Bernhard Maschke (Université de Lyon), Arjan van der Schaft (University of Groningen) et Stefano Stramigioli (University of Twente) constitueront les interlocuteurs académiques principaux.

WP1 : méthodes numériques pour systèmes couplés fluide-structure

Responsable: Andrea Brugnoli et Doctorant 1, co-encadré par Denis Matignon

(DISC, ISAE)

Dans ce premier lot de travail, on cherche à obtenir des modèles couplés d'interaction fluide-structure dans le cas où la partie structurelle est considérée déformable. Une fois que ces modèles seront dérivés, le focus principal de ce lot sera de générer des chemins numériques pour la préservations de la structure Hamiltonienne à l'aide de la méthode à éléments finis en calcul extérieur. Cette tâche représente un véritable défi computationnel, spécialement si on cherche à résoudre le cas plus général possible d'interaction fluide-structure où la partie mécanique est très flexible et effectue des mouvements rigides. On pourra alors diviser la tâche en considérant des problèmes de complexité croissante.

1. Si la structure est encastree et les déformations sont petites, par exemple une aile d'avion en conditions nominaux, on peut utiliser un maillage fixe au cours du temps. Ceci est du au fait que on peut utiliser les équations linéaires pour l'élasticité.
2. Si la structure peut bouger d'une manière rigide mais les déformations restent petites, des approches existent pour limiter la complexité des équations.
3. Dans le cas le plus général, l'élasticité non linéaire doit être considérée.

Le doctorant devra alors concevoir des méthodes numériques capables de s'adapter à cette complexité croissante. Le premier défi portera sur la résolution du premier cas, qui ne demandera pas d'introduire des technique spéciales pour modifier le maillage. Au contraire les cas successifs devront utiliser des méthodes pour considérer le déplacement du corps élastique (comme par exemple la méthode de frontières immergées [23]). Ces modèles numériques devront retenir les propriétés physiques du problème (conservation d'énergie globale, traçage des échanges d'énergie entre les différents sous-systèmes, conservation d'invariants du problème).

Pour cette première macro-tâche, il sera possible de prolonger le travail effectué dans le cadre de ma thèse, qui a donné lieu a un code de calcul pour application multiphysique (le code SCRIMP décrit dans <https://zenodo.org/record/4945329#.Yd8UJoTMJH4>). Ce code sera ultérieurement développé pour traiter des problèmes d'interaction fluide-structure. Le co-encadrant de thèse sera Denis Matignon, du fait de son expertise concernant les mathématiques numériques et les systèmes port-Hamiltoniens.

Pour ce qui concerne la préservation de la physique au sein des algorithmes, des collaborations avec Marc Gerritsma (TU Delft, Pays Bas) et Herbert Egger (Johannes Kepler University Linz, Autriche) seront mises en place. Pour

ce qui concerne l'interaction fluide-structure, l'office National d'Études et de Recherches Aérospatiales (ONERA), garant d'une profonde expertise en ce domaine, représentera l'interlocuteur principal pour les problèmes liés au couplage multiphysique.

WP2 : réduction de modèles garantissant le respect de la structure physique
Responsable: Andrea Brugnoli et Doctorant 2, co-encadré par Charles Poussot-Vassal (ONERA)

Le second challenge du projet consiste à intégrer des techniques issues de l'Intelligence Artificielle, qui seront utilisées pour obtenir des modèles réduits. Une technique très prometteuse en ce sens est présentée dans [22], mais ici le respect des lois physiques est imposé a posteriori au travers de contraintes et non pas inclus au niveau de la structure de départ. Dans [24] des réseaux de neurones, entraînés pour minimiser l'erreur par rapport au bilan de masse et de la quantité de mouvement, sont utilisés pour s'affranchir de la simulation haute fidélité. Cela ne garantit pas le respect de la structure physique et pose des soucis au niveau de l'interprétation des résultats.

Par structure physique du problème, on entend la présence des lois de conservation (associé à un opérateur antisymétrique) et des effets dissipatifs, et les variables qui définissent l'interconnexion entre le fluide et le solide. Conserver la structure physique de la simulation haute fidélité dans la représentation réduite permettra d'intégrer des outils d'intelligence artificielle d'une façon interprétable. Par exemple, des réseaux des neurones peuvent être utilisé pour représenté l'énergie (i.e une fonction entre la dimension de l'état et un scalaire positif), ou l'opérateur associé à la conservation d'énergie, ou bien à sa dissipation.

Pour ce qui concerne la deuxième macro-tâche, il sera possible de mettre en place des collaborations avec Volker Mehrmann (TU Berlin) et George Haller (ETH Zurich).

WP3 : optimisation à l'aide des modèles réduits

Responsable: Andrea Brugnoli et Doctorant 3, co-encadré par Joseph Morlier (DMSM, ISAE) et Post-doc 1

Les techniques développées dans les deux premiers lots de travaux permettront d'obtenir des modèles pour décrire l'aéroélasticité, la dynamique des drones robotiques dans un fluide et d'autres cas d'application. Le dernier objectif consistera à utiliser ces modèles réduits pour l'optimisation. Cette étape permettra d'évaluer la validité et l'efficacité des modèles réduits par rapport aux simulations fines. Selon le cas d'application, différents scénarios peuvent

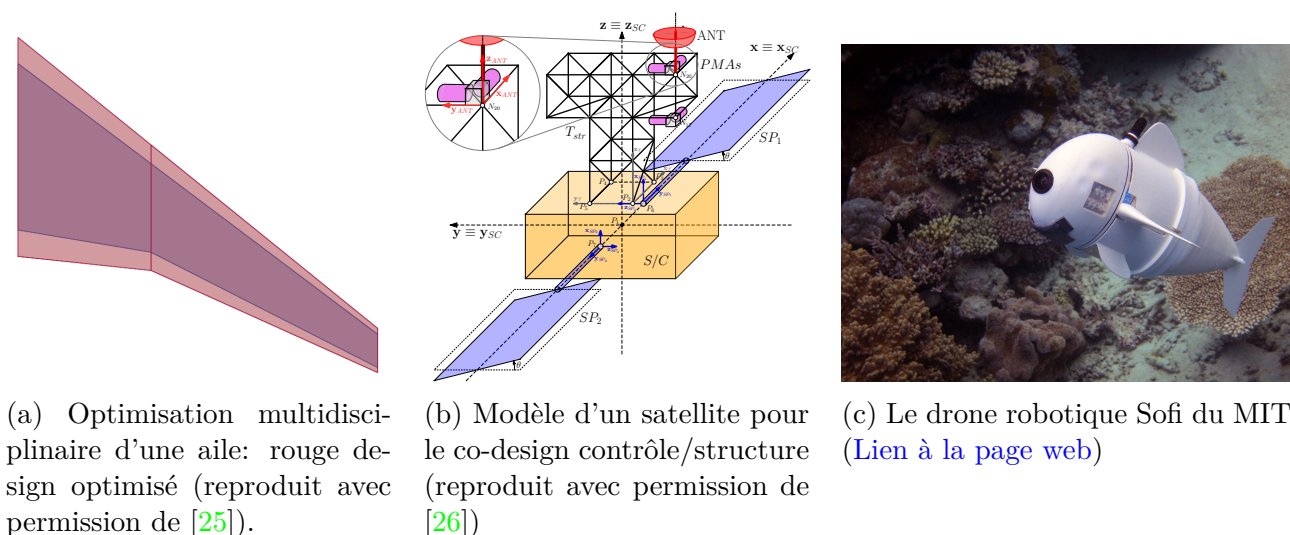


Figure 4: Cas d'application pour les problèmes d'optimisation dans la WP3.

être considérés (cf. Fig. 4):

- L'optimisation structurelle des composants mécaniques en aéronautique, pour augmenter les performances aérodynamiques (minimisation de la traînée et donc de la consommation du carburant, cf. Fig. 4a);
- Co-design de la partie structurelle et du contrôleur embarqué. Cette méthodologie consiste à optimiser la performance du contrôleur (qui cherche par exemple à limiter les vibrations), en même temps que les caractéristiques structurelles du véhicule (par exemple la masse ou la rigidité). Ce type d'optimisation est souvent utilisé pour les satellites (cf. Fig. 4b).
- Contrôle optimal pour suivi de trajectoire. Ce type de problématiques apparaît fréquemment en robotique. Les chercheurs s'intéressent de plus en plus à la robotique molle (soft robotics en anglais, cf. Fig. 4c), ou la flexibilité des composants ne peut pas être négligée.

Typiquement dans l'industrie, l'optimisation et les études paramétriques sont effectuées sur les modèles de substitution, car optimiser directement les modèles fins entraîne des coûts computationnels absolument prohibitifs. Venir à bout de ces trois macro-tâches permettra de mieux comprendre le compromis entre temps de calcul et précision pour des applications d'intérêt industriel. Potentiellement, les techniques développées dans ce projet pourront fournir des solutions plus performantes que celles normalement utilisées en industrie. Pour cette dernière tâche un doctorant et un chercheur post-doctoral seront embauchés.

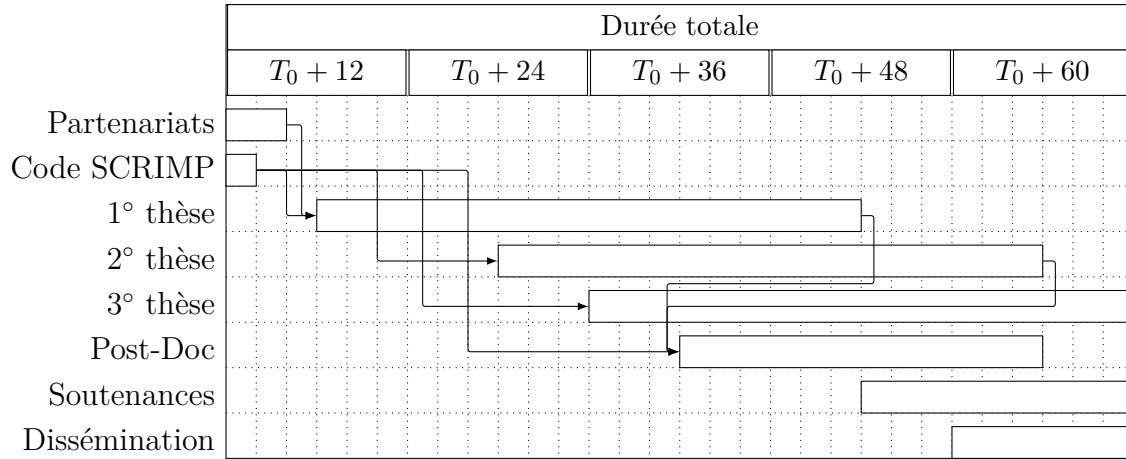
3 Mise en œuvre du projet

3.1 Objectifs et échéances

Le travail sera effectué au sein du département DISC de l'ISAE. Pour ce qui concerne son développement, les objectifs suivants seront considérés.

- **De T0 à T0 + 6 mois :** Création des partenariats académiques et industriels. Pour ce qui concerne l'architecture logicielle pour le Calcul Haute Performance, on cherchera à organiser la première thèse en collaboration avec le CEA (centre pour l'énergie atomique). Cette structure possède l'un des centres de calcul les plus sophistiqués de France. Il est donc logique d'envisager la création d'une thèse en cotutelle avec cette institution. On cherchera également à effectuer une collaboration avec Airbus, spécialement pour ce qui concerne la partie optimisation.
- **De T0 + 6 mois à T0 + 12 mois :** Recrutement du premier doctorat, chargé du premier lot de travail. Le doctorant devra avoir des compétence en mathématiques appliquées et modèles pour l'ingénierie. Cette thèse aura comme but la génération d'un code multiphysique pour la mécanique et la dynamique des fluides.
- **De T0 + 12 mois à T0 + 18 mois :** Recrutement du deuxième doctorant, en collaboration avec Charles Poussot-Vassal et l'Onera. Pour cette thèse, on cherchera un doctorant avec des compétences en calcul scientifique et Intelligence Artificielle. Cette thèse sera organisée de telle sorte que les modèles générés dans le WP1 puissent être utilisés par le doctorant 2.
- **De T0 + 18 mois à T0 + 24 mois :** Recrutement du troisième doctorant. Pour cette thèse, on cherchera un profil ingénieur avec des compétences solides en mécanique. Ce thésard travaillera avec le département DMSM de l'ISAE.
- **De T0 + 24 mois à T0 + 30 mois :** Recrutement d'un chercheur post-doctoral. La personne embauchée sera experte en utilisation de l'intelligence artificielle pour l'optimisation et accompagnera le thésard 3.
- **De T0 + 36 mois à T0 + 42 mois :** Mise en forme du logiciel de calcul développé dans le WP1. Création de la documentation pour le code et des tutoriaux pour son utilisation.
- **De T0 + 48 mois à T0 + 54 mois :** Validation du code pour la réduction de modèles pour les problèmes d'interaction couplés. Dissémination des résultats.

- **De T0 + 54 mois à T0 + 60 mois :** Finalisation du code de calcul, regroupant la génération des modèles haute-fidélité, la réduction de modèles et l'optimisation.



3.2 Choix de l'institution d'accueil

Pour ce projet, on choisit l'ISAE et sa grande expertise dans le domaine aéronautique. En effet les applications aéronautiques sont centrales dans ce projet. De plus, l'intégration des compétences diverses au sein de l'institution permettra le dialogue entre experts dans les différentes disciplines requises : calcul numérique et intelligence artificielle (département DISC), aérodynamique (DAEP) réduction de modèles (DCAS), optimisation structurelle (DMSM).

3.3 Budget

| Dépense | Coût |
|--|------------------------------------|
| Porteur du projet (temps plein) | $5 \times 60000 = 300000$ |
| 3 doctorants (temps plein) | $3 \times 3 \times 40000 = 360000$ |
| 1 Post-Doc (temps plein) | $2 \times 55000 = 110000$ |
| Personnels ISAE | 100000 |
| Matériel et calcul HPC | 60000 |
| Frais annexes (conférences, workshops) | 60000 |
| Total | 1000000 |

4 Curriculum Vitae

Andrea Brugnoli

+33 7 50 39 47 27 • andrea.brugnoli92@gmail.com

[andrea.brugnoli](#) • [andrea.brugnoli](#)

Docteur-Ingénieur en Automatique

Expériences académiques

University of Twente

Chercheur postdoctoral

Méthodes numériques pour problèmes couplés fluide-structure.

Subvention avancée ERC. Chercheur principal: Stefano Stramigioli.

Enschede, Pays Bas

Nov. 2020 - Nov. 2022

Formation

ISAE-Supaero

Thèse en Automatique

Une formulation port-Hamiltonienne des structures flexibles. Modélisation et discrétisation symplectique par éléments finis.

Toulouse, France

2017-2020

Université Paris Saclay/ Supélec

Master recherche en automatique et traitement d'images

Modules: identification paramétrique, contrôle avancée des structures flexibles, traitement d'images.

Paris/Toulouse, France

2016-2017

ISAE-Supaero

Double Diplôme en génie aéronautique et aérospatial

Spécialisation mathématiques appliquées (calcul scientifique) et automatique avancée.

Toulouse, France

2015-2017

Politecnico di Milano

Master en génie spatial, 110/110 avec mention

Modules : Mécanique orbitale, dynamique et contrôle des structures, propulsion thermochimique.

Milan, Italie

2014-2017

Politecnico di Milano

Licence en génie mécanique, 110/110 avec mention

Modules : méthode des éléments finis, vibrations mécaniques, calcul numérique.

Milan, Italie

2011-2014

Liceo Classico Scipione Maffei

Baccalauréat Littéraire, 100/100

Verona, Italie

2006-2011

Expériences

Institut CIFAR

Ecole d'été en intelligence artificielle et apprentissage par renforcement

Toronto, Canada

Juillet 2021

ITA-Instituto Tecnológico de Aeronáutica

Chercheur invité

Collaboration avec Flavio Cardoso-Riberio.

São José dos Campos, Brésil

Janvier 2019, 4 mois

CNES-Centre national des études spatiales

Stage fin études

Analyse des débris spatiaux soumis à la pression de radiation solaire.

Toulouse

Janvier 2017, 6 mois

Politecnico di Milano en partenariat avec Danieli S.p.A

Dynamique d'un manipulateur pour machines de forgeage

Projet sélectionné pour une présentation finale chez Danieli.

Milan/Buttrio, Italie

2014, 4 mois

Activités pédagogiques

J'ai effectué mes activités d'enseignement à l'Institut Supérieur de l'Aéronautique et de l'Espace, soit pour la formation ingénieur, soit pour les masters internationaux.

| Année | Niveau | Nature | Discipline | Durée |
|-----------|--------|--------|-----------------------------------|-------|
| 2019-2020 | L1 | TD | Résolution numérique des EDP | 6h |
| | L1 | TD | Optimisation | 6h |
| 2018-2019 | L2 | TP-TD | Automatique | 20h |
| | L2 | TD | Contrôle des structures flexibles | 8h |
| | L2 | TP-TD | Automatic control | 15h |
| 2017-2018 | L2 | TP-TD | Automatique | 20h |
| | L2 | TP-TD | Automatic control | 15h |

Activités scientifiques

| Année | Lieu | Description |
|------------|--------------|--|
| 2021 | Enschede | Proposition de la thèse "On the modeling and mechanical design of flexures (compliant mechanisms)" entre le département de Robotique et le département d'ingénierie de précision à l'Université de Twente (avec Marijn Nijenhuis). |
| 2021 | Berlin | Organisation de la session invitée: "Theoretical and numerical advancements in Hamiltonian formulations of continuum mechanics" pour la conférence "Lagrangian and Hamiltonian method in non linear control 2021". |
| 2020 | — | Critiques (Peer reviews) du <i>Journal of Elasticity</i> . |
| 2019 -2020 | ISAE-Supaero | Organisation et encadrement du Projet Ingénierie et Entreprise intitulé "Simulation et contrôle des structures thermoélastiques pour applications spatiales". |

Prix

Fondation ISAE-SUPAERO

Prix de thèse

2021

Politecnico di Milano

Dispense des frais de scolarité pour mérite académique.

2011-2015

Langues

Anglais: courant

Français: courant

Espagnol: intermédiaire

Portugais: intermédiaire

Italien: langue maternelle

Compétences informatiques

Programmes: Abaqus, Inventor, Solid Works, Labview

Langages: Python (en particulier bibliothèques des éléments finis FIREDRAKE et FENICS), Matlab/Simulink, Java, C, \LaTeX

5 Plan de carrière

La technologie, les sciences et leur impact sur l'humain m'ont toujours intéressé. C'est pour cela que j'ai effectué mes études en ingénierie dans des institutions prestigieuses (double diplôme Politecnico di Milano et ISAE-SUPAERO et master de recherche en collaboration avec Supélec/Université Paris Saclay). Mes études ont été centrées sur le calcul numérique, les systèmes dynamiques et l'automatique. Mon intérêt pour la simulation des problèmes physiques m'a amené au centre national d'études spatiales (CNES) pour mon stage de fin études.

L'ISAE a financé le projet de thèse pour le quel j'avais été sélectionné. Dans ce travail, j'ai exploré le potentiel d'un formalisme mathématique pour la modélisation des systèmes mécaniques complexes. J'ai pu développer des compétences à l'intersection des mathématiques appliquées, de la physique et de l'ingénierie des systèmes. La révolution digitale qui est en cours maintenant donne aux ingénieurs des instruments puissants pour pousser les avancées technologiques. Je considère l'expertise acquise pendant la thèse comme fondamentale, car maintenant je possède les compétences nécessaires pour être acteur de cette révolution. Cette même expertise m'a permis d'être sélectionné comme chercheur post-doctoral dans un projet ERC à l'université de Twente. Ce projet est extrêmement passionnant car il réunit différents chercheurs travaillant sur les aspects théoriques et/ou pratiques de la robotique pour perfectionner le design d'un drone bio-inspiré.

À moyen terme je souhaite postuler comme ingénieur de recherche ou maître de conférence dans une Université ou Laboratoire en France. Je veux continuer à travailler dans la modélisation mathématique pour l'ingénierie, entre les mathématiques appliquées et l'informatique. Mon idéal serait de travailler dans un organisme qui cherche à résoudre des problèmes d'intérêt sociétal, en utilisant les outils de l'ingénierie computationnelle. Si le projet MORPHEUS est sélectionné pour le prix Lopez-Loreta, je me consacrerai à plein temps à sa réalisation. Ce projet touche à différentes thématiques qui sont au centre de mes intérêts. La possibilité de pouvoir le financer pendant 5 ans représente une opportunité unique de croissance professionnelle. J'envisage également de soutenir une Habilitation à Diriger des Recherches dans un horizon moins de 10 ans.

6 Production scientifique

Articles dans des revues internationales à comité de lecture

- [1] A. Brugnoli, D. Alazard, V. Pommier-Budinger, and D. Matignon. Port-Hamiltonian formulation and symplectic discretization of plate models. Part I: Mindlin model for thick plates. *Applied Mathematical Modelling*, 75:940 – 960, Nov 2019. <https://doi.org/10.1016/j.apm.2019.04.035>.
- [2] A. Brugnoli, D. Alazard, V. Pommier-Budinger, and D. Matignon. Port-Hamiltonian formulation and symplectic discretization of plate models. Part II: Kirchhoff model for thin plates. *Applied Mathematical Modelling*, 75:961 – 981, Nov 2019. <https://doi.org/10.1016/j.apm.2019.04.036>.
- [3] A. Brugnoli, D. Alazard, V. Pommier-Budinger, and D. Matignon. Port-Hamiltonian flexible multibody dynamics. *Multibody System Dynamics*, 51(3):343–375, Mar 2021. <https://doi.org/10.1007/s11044-020-09758-6>.
- [4] A. Brugnoli, D. Alazard, V. Pommier-Budinger, and D. Matignon. A port-Hamiltonian formulation of linear thermoelasticity and its mixed finite element discretization. *Journal of Thermal Stresses*, 44(6):643–661, May 2021. <https://doi.org/10.1080/01495739.2021.1917322>.
- [5] A. Brugnoli, G. Haine, A. Serhani, and X. Vasseur. Numerical approximation of port-Hamiltonian systems for hyperbolic or parabolic pdes with boundary control. *Journal of Applied Mathematics and Physics*, 9:1278–1321, 2021. <https://doi.org/10.4236/jamp.2021.96088>.
- [6] F. Califano, R. Rashad, A. Dijkshoorn, L. Groot Koerkamp, R. Snee, A. Brugnoli, and S. Stramigioli. Decoding and realising flapping flight with port-Hamiltonian system theory. *Annual Reviews in Control*, 51:37–46, 2021. <https://doi.org/10.1016/j.arcontrol.2021.03.009>.
- [7] A. Brugnoli, R. Rashad, and S. Stramigioli. Dual field structure-preserving discretization of linear port-Hamiltonian systems using finite element exterior calculus. submitted, 2022.

Communications dans des congrès internationaux à comité de lecture et actes publiés

- [8] A. Brugnoli, D. Alazard, V. Pommier-Budinger, and D. Matignon. Partitioned finite element method for the Mindlin plate as a port-Hamiltonian system. In *3rd IFAC Workshop on Control of Systems Governed by Partial Differential Equations CPDE 2019*, pages 88 – 95, Oaxaca, MX, 2019.
- [9] A. Brugnoli, D. Alazard, V. Pommier-Budinger, and D. Matignon. Interconnection of the Kirchhoff plate within the port-Hamiltonian framework. In *2019 IEEE 58th Conference on Decision and Control (CDC)*, pages 6857–6862, 2019.
- [10] F. L. Cardoso-Ribeiro, A. Brugnoli, D. Matignon, and L. Lefèvre. Port-Hamiltonian modeling, discretization and feedback control of a circular water tank. In *2019 IEEE 58th Conference on Decision and Control (CDC)*, pages 6881–6886, 2019.
- [11] Andrea Brugnoli, Flávio Luiz Cardoso-Ribeiro, Ghislain Haine, and Paul Kotyczka. Partitioned finite element method for structured discretization with mixed boundary conditions. *IFAC-PapersOnLine*, 53(2):7557–7562, 2020. 21st IFAC World Congress.
- [12] A. Brugnoli, D. Alazard, V. Pommier-Budinger, and D. Matignon. Structure-preserving discretization of port-Hamiltonian plate models. *IFAC-PapersOnLine*, 54(9):359–364, 2021. 24th International Symposium on Mathematical Theory of Networks and Systems MTNS 2020.
- [13] A. Brugnoli, R. Rashad, F. Califano, S. Stramigioli, and D. Matignon. Mixed finite elements for port-Hamiltonian models of von Kármán beams. *IFAC-PapersOnLine*, 54(19):186–191, 2021. 7th IFAC Workshop on Lagrangian and Hamiltonian Methods for Nonlinear Control LHMNC 2021.
- [14] K. Cherifi and A. Brugnoli. Application of data-driven realizations to port-Hamiltonian flexible structures. *IFAC-PapersOnLine*, 54(19):180–185, 2021. 7th IFAC Workshop on Lagrangian and Hamiltonian Methods for Nonlinear Control LHMNC 2021.
- [15] R. Rashad, F. Califano, A. Brugnoli, F. P. Schuller, and S. Stramigioli. Exterior and vector calculus views of incompressible Navier-Stokes port-Hamiltonian models. *IFAC-PapersOnLine*, 54(19):173–179, 2021. 7th IFAC Workshop on Lagrangian and Hamiltonian Methods for Nonlinear Control LHMNC 2021.

Communications dans des congrès internationaux sans comité de lecture

- [16] A. Brugnoli, D. Matignon, G. Haine, and A. Serhani. Numerics for physics-based pdes with boundary control: the partitioned finite element method for port-Hamiltonian systems. In *SIAM Conference on Computational Science and Engineering (CSE21)*, Virtual conference, 2021.

7 Réussites professionnelles

Pendant mon parcours professionnel, j'ai pu vivre des moments extrêmement gratifiants.

En premier, l'obtention de mon doctorat, défendu face à une jury d'experts internationaux, venants de France, Italie et Belgique. La qualité du travail a été reconnue à l'unanimité par les membres du jury et également par la fondation ISAE-SUPAERO, qui m'a attribué un des 5 prix de thèse 2021 (la vidéo de présentation de mon travail pour être visualisée à ce lien <https://www.youtube.com/watch?v=2nNE4LgIkzA>).

Les travaux effectués dans le cadre de ma thèse ont donné lieu à 5 articles dans des revues scientifiques de haut niveau [1, 2, 3, 4, 5] (*Applied Mathematical Modelling*, *Multibody System Dynamics*, *Journal of Thermal Stresses*). La portée du travail est démontrée par le fait que ces journaux touchent à des aspects différents de la modélisation mathématique en ingénierie. Dans le cadre de ma thèse, j'ai aussi effectué une mobilité à l'ITA, Istituto Tecnológico de Aeronáutica (São José dos Campos, Brésil). Ce séjour, qui a donné lieu à trois contributions dans des conférences internationales prestigieuses [9, 10, 11], m'énormément enrichi au niveau professionnel et humaine.

La dernière expérience que je souhaite mentionner a été mon déménagement aux Pays-Bas pour travailler au sein du projet Portwings. Ce ambitieux projet demande des compétences extrêmement diversifiées et chaque membre du groupe est en effet responsable d'une thématique spécifique. J'ai pu m'intégrer rapidement, en arrivant à instaurer une discussion scientifique très constructive avec des chercheurs ayants une formation différente de la mienne. Mon travail à déjà donné lieu à un article de revue soumis à un journal très réputé dans le domaine de la physique computationnelle [7].

8 Description de l'institution d'accueil

L'ISAE-SUPAERO est un établissement public à caractère scientifique, culturel et professionnel (EPSCP) sous tutelle de la DGA du ministère des armées. Implanté à Toulouse, il est une référence mondiale de la formation et de la recherche dans les domaines aéronautiques, spatial et systèmes connexes. L'Institut délivre des formations de haut niveau d'ingénieurs, de masters, de masters spécialisés et de doctorats aux débouchés diversifiés. L'ISAE mène également des activités de recherche et développement et dispose de 8 laboratoires ou équipes de recherche (électronique, optronique, signal, aérodynamique énergétique et propulsion, mécanique des structures et matériaux, aéronautique et spatial...).

A Lettres de manifestations d'intérêt

A support du fait que le projet MORHPEUS présente un fort intérêt industriel et de recherche, j'ai engagé des discussions avec des acteurs industries dans le domaine aérospatial, ainsi que avec des centre de recherche très réputés pour leur compétences en simulation numérique et intelligence artificielle et des professeurs universitaires.

Les personnes suivantes ont été contactés:

- Isabelle Bloy, Michele Colombo, Boin Jean-Philippe (AIRBUS);
- Chistophe Robin (DAHER);
- Christophe Valorge (Thales Alenia Space);
- Paula Aguilera (CEA);
- Corentin Lapeyre (CERFACS);
- Volker Mehrmann (Président de l'association européenne des mathématiques et professeur à TU Berlin) qui a confirmé son soutien pour le projet;
- Stefano Stramigioli (Vice Président of euRobotics et professeur à l'Université de Twente);

References

- [17] David E Keyes et al. Multiphysics simulations: Challenges and opportunities. *The International Journal of High Performance Computing Applications*, 27(1):4–83, 2013.

- [18] A.J. van der Schaft and B.M. Maschke. Hamiltonian formulation of distributed-parameter systems with boundary energy flow. *Journal of Geometry and Physics*, 42(1):166–194, 2002.
- [19] Douglas N. Arnold, Richard S. Falk, and Ragnar Winther. Finite element exterior calculus, homological techniques, and applications. *Acta Numerica*, 15:1155, 2006.
- [20] Vilas Shinde, Elisabeth Longatte, Franck Baj, Yannick Hoarau, and Marianna Braza. Galerkin-free model reduction for fluid-structure interaction using proper orthogonal decomposition. *Journal of Computational Physics*, 396:579–595, 2019.
- [21] Alexis Tello, Ramon Codina, and Joan Baiges. Fluid structure interaction by means of variational multiscale reduced order models. *International Journal for Numerical Methods in Engineering*, 121(12):2601–2625, 2020.
- [22] Kookjin Lee and Kevin T. Carlberg. Model reduction of dynamical systems on nonlinear manifolds using deep convolutional autoencoders. *Journal of Computational Physics*, 404:108973, 2020. <https://doi.org/10.1016/j.jcp.2019.108973>.
- [23] Charles S. Peskin. The immersed boundary method. *Acta Numerica*, 11:479517, 2002.
- [24] Luning Sun, Han Gao, Shaowu Pan, and Jian-Xun Wang. Surrogate modeling for fluid flows based on physics-constrained deep learning without simulation data. *Computer Methods in Applied Mechanics and Engineering*, 361:112732, 2020.
- [25] Joan Mas Colomer, Nathalie Bartoli, Thierry Lefebvre, Joaquim R. R. A. Martins, and Joseph Morlier. An MDO-based methodology for static aeroelastic scaling of wings under non-similar flow. *Structural and Multidisciplinary Optimization*, 63(3):1045–1061, Mar 2021.
- [26] Antonio Finozzi, Francesco Sanfedino, and Daniel Alazard. Sub-structuring modeling of large space truss structures for structure/control optimization in presence of parametric uncertainties. *arXiv preprint arXiv:2201.01731*, 2022.