

Soutenance de stage



Problème Inverse : Transfert Radiatif et Apprentissage

Roussel Desmond NZOYEM

Université de Strasbourg UFR de mathématiques et d'informatque Master 1 CSMI

24 août 2020





Simulation 2D de l'équation du transfert radiatif et reconstruction de la densité par un réseau de neurones

Roussel Desmond N7OYEM

Ensignant referent Christophe PRUD'HOMME

Maitre de stage Emmanuel FRANCK Laurent NAVORET Vincent VIGON

Annee Academique 2019/2020

L'equipe MOCO compte plusieurs membres parmi lesquels MM. :

- Emmanuel FRANCK
- Laurent NAVORET

Responsables des seminaires en EDP



L'equipe MOCO compte plusieurs membres parmi lesquels MM. :

Le probleme en 1D

- Emmanuel FRANCK
- Laurent NAVORET

Responsables des seminaires en EDP

- Partenariats internationaux (Portugal, Allemagne, USA, etc.)
- Partenariats indutriels
- Modélisation des plasmas

L'equipe Probabilités compte plusieurs membres parmi lesquels

Le probleme en 1D



Le probleme en 2D

Introduction

o• ○○○ Principe

0

Introduction

L'equipe Probabilités compte plusieurs membres parmi lesquels M. :

Le probleme en 1D

■ Vincent VIGON

Des activites diverses :

- Partenariats internationaux (Allemagne, Autralie, Chine, etc)
- Séminaire (de calcul) stochastique.



Problème Inverse : Transfert Radiatif et Apprentissage

Le probleme en 1D

Le probleme en 2D

イロト 不問 と 不意 と 不意 と

24 août 2020

5 / 14

Conclusion

Introduction

Le sujet du stage

00 ●00 Principe

Probleme direct

Roussel Desmond NZOYEM



Le probleme en 1D

Le probleme en 2D

(Reconstruction de la densite par un ANN)

Introduction

Le sujet du stage

oo ●00 Principe

(Resolution de l'EDP du transfer radiatif)

Le sujet du stage

Trois point cles pour situer le stage :

- 1 Explosion du deep learning
- 2 APplications dans le secteur medical (Imagerie medicale)
- 3 Reevaluation des methode de resolution de problemes inverse

Principe

Introduction

000

Sommaire

- 1 Introduction
 - L'IRMA■ Le sujet du stage
- 2 Principe
 - Simulation de l'ETR
 - L'architecture de reseau de neurones
- 3 Le probleme en 1D
 - Simulation
 - Apprentissage
- 4 Le probleme en 2D
 - Simulation
 - Apprentissage
- 5 Conclusion
 - Sur l'apprentissage

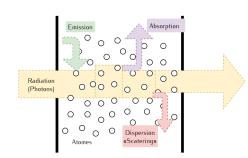
Le probleme en 1D

Le transfer radiatif

Lorsque la photons se trouvent en presence de la matière, Trois phenomènes majeures (caratises par leurs opacites) se produisent :

Le probleme en 1D

- Emission (σ_e) : Plus la temperature matiere est elevee, plus l'emission est importante
- Absorption (σ_a) : Lorsqu'on est a l'equilibre thermique, $\sigma_a = \sigma_e$
- Scattering (σ_c) : Il faut aussi tenir compte de la fonction de distribution angulaire de \ll scattering $\gg p(\Omega' \to \Omega)$.



Le probleme en 2D

Introduction

Simulation de l'FTR

Principe

L'equation du transfert radiatif est bilan d'energie lie au rayonnement au niveau mesoscopique.

Le probleme en 1D

$$\begin{split} \frac{1}{c} \frac{\partial}{\partial t} I(t, \mathbf{x}, \Omega, \nu) + \Omega \cdot \nabla_{\mathbf{x}} I(t, \mathbf{x}, \Omega, \nu) \\ &= \sigma_{a}(\rho, \Omega, \nu) \left(B(\nu, T) - I(t, \mathbf{x}, \Omega, \nu) \right) \\ &+ \frac{1}{4\pi} \int_{0}^{\infty} \int_{S^{2}} \sigma_{c}(\rho, \Omega, \nu) \rho(\Omega' \to \Omega) \left(I(t, \mathbf{x}, \Omega', \nu) - I(t, \mathbf{x}, \Omega, \nu) \right) d\Omega' d\nu \end{split}$$

Οù

- $I(t, \mathbf{x}, \mathbf{\Omega}, \nu)$ designe l'intensité radiative specifique;
- $B(\nu, T)$ la fonction de Planck;
- $\blacksquare \oint p(\Omega' \to \Omega) d\Omega' = 1$



Le probleme en 1D

Le probleme en 2D

Le modele P1

Principe

Introduction

$$\begin{cases} \partial_t E + c & \text{div } \mathbf{F} = c\sigma_a (aT^4 - E) \\ \partial_t \mathbf{F} + c & \nabla E = -c\sigma_c \mathbf{F} \\ \rho C_V \partial_t T = c\sigma_a (E - aT^4) \end{cases}$$

Ou:

$$E(t, \mathbf{x}) = rac{4\pi}{c} \int_0^\infty \int_{S^2} I(t, \mathbf{x}, \Omega,
u) \, d\Omega \, d
u$$
 $\mathbf{F}(t, \mathbf{x}) = rac{4\pi}{c} \int_0^\infty \int_{S^2} \Omega I(t, \mathbf{x}, \Omega,
u) \, d\Omega \, d
u$

Introduction

Le schema de « splitting » : Etape 1

On pose $\Theta = aT^4$

$$\begin{cases} E_j^{q+1} = \frac{\alpha E_j^n + \beta \gamma \Theta_j^n}{1 - \beta \delta} \\ \Theta_j^{q+1} = \frac{\gamma \Theta_j^n + \alpha \delta E_j^n}{1 - \beta \delta} \end{cases}$$

Principe

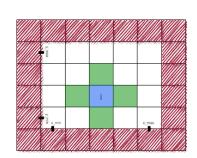
00000



$$\mu_q = \frac{1}{T^{3,n} + T^n T^{2,q} + T^q T^{2,n} + T^{3,q}}$$

$$\alpha = \frac{1}{\Delta t \left(\frac{1}{\Delta t} + c\sigma_a\right)}, \quad \beta = \frac{c\sigma_a}{\frac{1}{\Delta t} + c\sigma_a}, \quad \gamma = \frac{\rho_j C_v \mu_q}{\Delta t \left(\frac{\rho_j C_v \mu_q}{\Delta t} + c\sigma_a\right)} \quad \text{et} \quad \delta = \frac{c\sigma_a}{\frac{\rho_j C_v \mu_q}{\Delta t} + c\sigma_a}.$$

COnvergence ver E_i^* et Θ_i^* . \mathbf{F}_j reste constant egale a $\overline{F_i^*}$.



Le probleme en 2D

Le probleme en 1D

$$\begin{cases} E_j^{n+1} = E_j^* + \alpha \sum_k (\mathbf{F}_{jk}, \mathbf{n}_{jk}) \\ \mathbf{F}_j^{n+1} = \beta \mathbf{F}_j^* + \gamma E_j^n + \delta \sum_k E_{jk} \mathbf{n}_{jk} \end{cases}$$
Avec:
$$\alpha = -\frac{c\Delta t}{|\Omega_j|},$$

Principe

00000

Avec:
$$\alpha = -\frac{c\Delta t}{|\Omega_j|},$$

$$\beta = \frac{1}{\Delta t} \left(\frac{1}{\Delta t} + c \sum_k M_{jk} \sigma_{jk} \right)^{-1},$$

$$\gamma = \frac{c}{|\Omega_i|} \left(\frac{1}{\Delta t} + c \sum_k M_{jk} \sigma_{jk} \right)^{-1} \left(\sum_k I_{jk} M_{jk} \mathbf{n}_{jk} \right)$$

$$\left(\mathbf{n}_{jk}\right) = l_{jk} M_{jk} \left(\frac{\mathbf{F}_{j}^{n} \cdot \mathbf{n}_{jk} + \mathbf{F}_{k}^{n} \cdot \mathbf{n}_{jk}}{2} - \frac{\mathbf{E}_{k}^{n}}{2}\right)$$

Le probleme en 2D

$$\begin{split} \left(\mathbf{F}_{jk}, \mathbf{n}_{jk}\right) &= l_{jk} M_{jk} \left(\frac{\mathbf{F}_{j}^{n} \cdot \mathbf{n}_{jk} + \mathbf{F}_{k}^{n} \cdot \mathbf{n}_{jk}}{2} - \frac{\mathbf{E}_{k}^{n} - \mathbf{E}_{j}^{n}}{2}\right) \\ & E_{jk} \mathbf{n}_{jk} &= l_{jk} M_{jk} \left(\frac{\mathbf{E}_{j}^{n} + \mathbf{E}_{k}^{n}}{2} - \frac{\mathbf{F}_{k}^{n} \cdot \mathbf{n}_{jk} - \mathbf{F}_{j}^{n} \cdot \mathbf{n}_{jk}}{2}\right) \mathbf{n}_{jk} \end{split}$$

 $M_{jk} = \frac{2}{2 + \Delta \times \sigma_{ii}}$

$$\sigma_{jk} = \frac{1}{2} \left(\sigma_c(\rho_j, T_j^n) + \sigma_c(\rho_k, T_k^n) \right)$$

 $\delta = -\frac{c}{|\Omega_i|} \left(\frac{1}{\Delta t} + c \sum_k M_{jk} \sigma_{jk} \right)^{-1}$

Introduction

Simulation de l'ETR

Implementation C++

- Temps final = 0.01 sh
- c = 299 [cm/sh]
- $a = 0.01372 [g/cm/sh^2/keV]$
- $C_v = 0.14361 [Jerk/g/keV]$
- La densité ρ est un signal créneau [g cm⁻³]
- $\sigma_a = \rho T \text{ [cm}^{-1]}$
- $\sigma_c = \rho T \text{ [cm}^{-1}$]
- $T_0, T_{gauche} = 5 \text{ [keV]}$
- $E_0 = aT_0^4 [g/cm/sh^2]$
- $E_{gauche^*} = aT_0^4 + 5\sin(2k\pi t) [g/cm/sh^2]$
- $\blacksquare \ \textbf{F}_0, \textbf{F}_{\textit{gauche}} = \textbf{0} \ [\text{g/sh}^2]$
- Sorties libres sur les autres bords

```
x min 0
x_max 1
                                    E u x neumann
y_min 0
                                    F_u_v neumann
u_nax 1
                                    T_u neumann
N 90
                                    E d neumann
c 299
                                    E d x neumann
                                    F_d_y neumann
a 0.01372
C_v 0.14361
                                    T_d neumann
                                    E l ponctuel(0.4.0.6)
precision 1e-6
                                    F_1_y 0
t_f 0.01
rho crenau(0.5.0.5.0.1.10)
                                    Er neumann
sigma_a rho∗T
                                    Erx neumann
                                    F_r_y neumann
sigma_c rho*T
                                    T_r neumann
E 0 0.01372*(5^4)
                                    export file data/df simu.csv
F_0_y 0
                                    export_mode dataframe
                                    write_mode truncate
```

Problème Inverse : Transfert Radiatif et Apprentissage

Le probleme en 1D

Le probleme en 2D

< □ > < □ > < Ē > < Ē >

24 août 2020

Conclusion

200

14 / 14

Introduction

Sur l'apprentissage

Roussel Desmond NZOYEM

00

Principe

00000

Le probleme en 1D Le probleme en 2D

(La 1D est facile si on veut etudier juste la hauteur) la classification petmet de savoir s'il y a un obstacle a un endroit specifique La regression 2D permet de tout savoir

