

eurm10
msam10
2013

Calcul de la courbure

David Fabre

June 22, 2013

VERIFIER LES SIGNES

1 Formules de base

On cherche à exprimer la courbure d'une surface ayant une symétrie de révolution.

La courbure K se décompose en deux termes :

$$K = K^{(a)} + K^{(b)} \quad \text{avec} \quad |K^{(a)}| = \frac{1}{|MC^{(a)}|} \quad \text{et} \quad |K^{(b)}| = \frac{1}{|MC^{(b)}|}$$

Le premier terme est la courbure dans le plan méridien ; géométriquement, on l'exprime avec le point $C^{(a)}$ qui est le centre du cercle osculateur à la courbe méridienne. Le second terme est la courbure dans le plan orthogonal ; on l'exprime avec le point $C^{(b)}$ qui est l'intersection entre la normale à la courbe et l'axe de symétrie (voir figure a).

On prend la convention suivante pour le signe de $K^{(a)}$ et $K^{(b)}$: celles-ci sont positives si la surface est convexe et négatives si la surface est concave. Par exemple, dans le cas représenté sur la figure, on a $K^{(a)} > 0$ et $K^{(b)} < 0$.

Le premier terme se calcule à partir des formules de Frenet. On suppose que la courbe méridienne, dans le plan (r, z) , admet une représentation paramétrique $M(s)$, où s est l'abscisse curviligne. On note \mathbf{T} le vecteur tangent à la courbe dans le plan méridien, et \mathbf{N} le vecteur normal. On a :

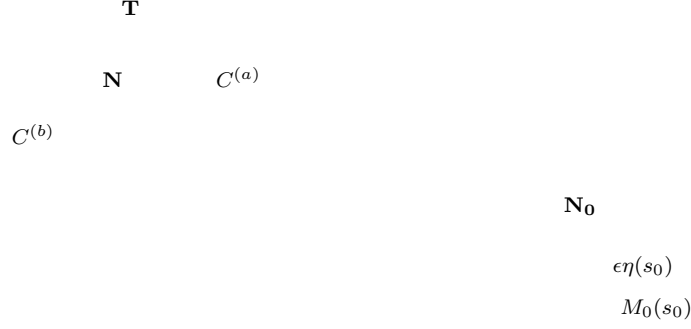
$$\mathbf{T} = \frac{\partial \vec{OM}}{\partial s}$$

$$\frac{\partial \mathbf{T}}{\partial s} = -K^{(a)} \mathbf{N}$$

$$\frac{\partial \mathbf{N}}{\partial s} = K^{(a)} \mathbf{T}$$

En pratique on peut aussi utiliser la formule suivante :

$$K^{(a)} = \mathbf{T} \cdot \frac{\partial \mathbf{N}}{\partial s} = \mathbf{T} \cdot (\nabla \mathbf{N}) \cdot \mathbf{T}$$



Le second terme a l'expression suivante :

$$K^{(b)} = \frac{N_{,r}}{r}$$

où $N_{,r} = \mathbf{N} \cdot \mathbf{e}_r$ est la composante radiale du vecteur normal.

2 Courbure de la forme moyenne

On suppose que la forme moyenne de l'interface est donnée par un paramétrage de la forme $M_0(s_0)$, où s_0 est l'abscisse curviligne associée. On note T_0 , N_0 , K_0 les vecteurs tangents, normal, et la courbure associée. Ceux-ci sont donnés par :

$$\begin{aligned} \mathbf{T}_0 &= \frac{\partial O\vec{M}_0}{\partial s_0} \\ K_0 &= K_0^{(a)} + K_0^{(b)} = \mathbf{T}_0 \cdot \frac{\partial \mathbf{N}_0}{\partial s_0} + \frac{\mathbf{N}_{0,r}}{r} \end{aligned} \quad (1)$$

3 Perturbation

On suppose maintenant que la surface oscille faiblement autour de la forme moyenne périodiquement définie (voir figure b).

On choisit de paramétrer la déformation de la manière suivante :

$$O\vec{M}(s_0) = O\vec{M}_0(s_0) + \epsilon \eta(s_0) \mathbf{N}_0$$

Dans cette expression, ϵ est un petit paramètre, et la fonction η correspond à l'amplitude de la déformation mesurée dans la direction normale à la surface *moyenne*. Notons que l'on garde le paramétrage par la variable s_0 qui est l'abscisse curviligne de la forme moyenne (et qui n'est pas identique à l'abscisse curviligne s de la surface déformée).

On injecte maintenant ce paramétrage dans les formules précédentes, et on linéarise par rapport à ϵ , ce qui aboutit à :

$$\begin{aligned}\frac{\partial s}{\partial s_0} &= \left| \frac{\partial \vec{O}\vec{M}}{\partial s_0} \right| = 1 - \epsilon \eta K_0^{(a)}; \\ \mathbf{T} &= \left(\frac{\partial s}{\partial s_0} \right)^{-1} \frac{\partial \vec{O}\vec{M}}{\partial s_0} = \mathbf{T}_0 + \epsilon \mathbf{T}_1; \quad \mathbf{T}_1 = -\frac{\partial \eta}{\partial s_0} \mathbf{N}_0 \\ \mathbf{N} &= \mathbf{N}_0 + \epsilon \mathbf{N}_1; \quad \mathbf{N}_1 = \frac{\partial \eta}{\partial s_0} \mathbf{T}_0 \\ K^{(a)} &= \mathbf{T} \cdot \frac{\partial \mathbf{N}}{\partial s} = (\mathbf{T}_0 + \epsilon \mathbf{T}_1) \left(\frac{\partial s_0}{\partial s} \right) \frac{\partial}{\partial s_0} (\mathbf{N}_0 + \epsilon \mathbf{N}_1) \\ &= K_0^{(a)} + \epsilon K_1^{(a)} \\ K_1^{(a)} &= -\frac{\partial^2 \eta}{\partial s_0^2} - \left(K_0^{(a)} \right)^2 \eta\end{aligned}$$

De même, pour la seconde composante de la courbure :

$$\begin{aligned}K^{(b)} &= \frac{N_{,r}}{r} = \frac{N_{0,r} + \epsilon N_{1,r}}{r + \epsilon \eta N_{0,r}} \\ &= K_0^{(b)} + \epsilon K_1^{(b)} \\ K_1^{(b)} &= -\frac{T_{0,r}}{r} \frac{\partial \eta}{\partial s_0} - \left(K_0^{(b)} \right)^2 \eta\end{aligned}$$

Au final on a donc :

$$\begin{aligned}K &= K_0 + \epsilon K_1 \\ K_0 &= \mathbf{T}_0 \frac{\partial \mathbf{N}_0}{\partial s_0} + \frac{N_{0,r}}{r} \\ K_1 &= -\frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial s_0} \left(r \frac{\partial \eta}{\partial s_0} \right) - \left[\left| \frac{\partial \mathbf{N}_0}{\partial s_0} \right|^2 + \frac{N_{0,r}^2}{r^2} \right] \eta\end{aligned}$$

Dans cette dernière expression on a utilisé l'identité $T_{0,r} = \partial r / \partial s_0$.

4 Cas particulier : forme moyenne sphérique

On suppose que la forme moyenne est une sphère de rayon R_0 . On utilise les coordonnées sphériques (R, Θ) . Dans ce cas, l'abscisse curviligne de la forme moyenne s_0 est donné par $s_0 = R_0 \Theta$, et on a :

$$r = R_0 \sin \Theta; \quad z = R_0 \cos \Theta; \quad \frac{\partial}{\partial s_0} = \frac{1}{R_0} \frac{\partial}{\partial \Theta}$$

$$\mathbf{N}_0 = \mathbf{e}_R; \quad \mathbf{T}_0 = \mathbf{e}_\Theta; \quad N_{0,r} = \sin \Theta;$$

En injectant dans les formules précédentes, on aboutit à :

$$K_0 = \frac{2}{R_0}$$

$$K_1 = -\frac{1}{R_0^2 \sin \Theta} \frac{\partial}{\partial \Theta} \left(\sin \Theta \frac{\partial \eta}{\partial \Theta} \right) - \frac{2}{R_0^2} \eta$$

Ce qui correspond bien aux formules obtenues dans ce cas.

5 Paramétrage selon r

Vérifions que les formules géométriques trouvées ici est équivalente à celles utilisées dans le cas où la surface est paramétrée par r et non par s_0 . C'est-à-dire :

$$z = H(r) = h_0(r) + \epsilon \eta_z(r)$$

Dans ce cas le calcul de la courbure conduit à :

$$K = K_0(r) + \epsilon k(r)$$

avec :

$$K_0(r) = -\frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left(\frac{r}{\sqrt{1 + h_0'^2}} \frac{\partial h_0}{\partial r} \right)$$

$$k(r) = -\frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left(\frac{r}{(1 + h_0'^2)^3} \frac{\partial \eta_z}{\partial r} \right)$$

(Par rapport aux formules données dans le rapport de Jérémy on a changé les signes afin d'utiliser la même convention sur les normales, et on a rectifié une petite erreur dans le terme k).

La correspondance entre les deux formulations s'établit en utilisant les identités suivantes :

$$\eta_z(r) = \frac{\eta(s_0)}{N_{0,z}}; \quad T_{0,r} = N_{0,z} = \frac{1}{\sqrt{1 + h_0'^2}}; \quad T_{0,z} = -N_{0,r} = \frac{h_0'}{\sqrt{1 + h_0'^2}}$$

$$\frac{\partial}{\partial r} = N_{0,z} \frac{\partial}{\partial s_0}$$

$$k(r) = K_1(s_0) - \frac{\partial K_0}{\partial s_0} T_{0,z} \eta_z(r)$$

(formules vérifiées avec Maple)

6 Calcul de la forme d'équilibre par méthode de Newton

Le but est de construire un maillage tel que le long de sa frontière, on ait l'équilibre de Laplace :

$$F = K - \frac{\Delta P}{\sigma} = 0. \quad (2)$$

avec

$$\Delta P = \Delta P_b + \Delta \rho g z$$

Ici ΔP_b est la différence de pression à la base de la bulle ($z = 0$), que l'on impose dans le calcul (on pourrait aussi imposer le volume dans la bulle et considérer ΔP_b comme une inconnue, mais cela reste à faire proprement).

La méthode est la suivante :

1. On part d'un maillage correspondant à une forme approximative de la bulle (par exemple un développement en série de Legendre issu des expériences).
2. On écrit un développement de Taylor de la fonction F par rapport à des petites variations η de la forme de la surface :

$$F \approx F_0 + F_1 = 0 \quad \text{avec } F_0 = K_0 - (\Delta P + \Delta \rho g z) / \sigma, \quad F_1 = K_1 - \frac{\Delta \rho g}{\sigma} N_{0,z} \eta$$

où K_1 est donné (en fonction de η) par la formule de la section précédente.

3. On inverse la relation précédente, ce qui donne la fonction η correspondant au déplacement qu'il faut donner à l'interface pour assurer la condition $F = 0$ (sous l'hypothèse de linéarisation).
4. On construit un champ de vecteurs \mathbf{U} , défini à l'intérieur du domaine, correspondant à un déplacement lagrangien vérifiant $\mathbf{U} = \eta \mathbf{N}_0$ sur la frontière du domaine et étant suffisamment régulier à l'intérieur (en pratique on résout une équation de Poisson).
5. On déforme le maillage selon le champ de vecteur \mathbf{U} , ce qui aboutit à un nouveau maillage en principe plus proche de la solution d'équilibre.

6. On réalise l'opération de manière itérative à partir du point (b) , jusqu'à convergence (c'est à dire jusqu'à ce que la quantité F_0 devienne effectivement négligeable).

7 Implémentation avec Freefem

Pour le calcul de la courbure moyenne, il faut commencer par interpoler les vecteurs normal (et tangent) sous forme de champs P1 définis sur la frontière :

```
(...)  
  
mesh Shempty=emptymesh(Sh);  
fespace Wh1(Shempty,P1);  
Wh1 NOr,N0z,TOr,T0z,K0a,K0b,test ;  
  
problem CalcNOr(NOr,test)=  
  int1d(Shempty,qfe=qf3pE)(NOr*test)-int1d(Shempty,qfe=qf3pE)(N.x*test);  
problem CalcN0z(N0z,test)=  
  int1d(Shempty,qfe=qf3pE)(N0z*test)-int1d(Shempty,qfe=qf3pE)(N.y*test);  
  
CalcNOr;  
CalcN0z;  
TOr = N0z;  
T0z = -NOr;  
  
macro Ds(u1,u2)  
[dx(u1)*TOr+dy(u1)*T0z,dx(u2)*TOr+dy(u2)*T0z]  
//  
  
problem ComputeK0a(K0a,test)=  
  int1d(Shempty,qfe=qf3pE)(K0a*test)  
-int1d(Shempty,qfe=qf3pE)(Ds(NOr,N0z)'*[TOr,T0z]*test);  
ComputeK0a;  
  
problem ComputeK0b(K0b,test)=  
  int1d(Shempty,qfe=qf3pE)(K0b*test*x)  
-int1d(Shempty,qfe=qf3pE)(NOr*test);  
ComputeK0b;
```

Pour les perturbations, le terme de courbure se traite par intégration par partie :

$$p = \sigma K_1$$

$$\int_{\mathcal{S}} \eta^\dagger p r d\ell = \sigma \int_{\mathcal{S}} \left(\frac{\partial \eta^\dagger}{\partial s_0} \frac{\partial \eta}{\partial s_0} - \left[\left| \frac{\partial \mathbf{N}_0}{\partial s_0} \right|^2 + \frac{N_{0,r}^2}{r^2} \right] \eta^\dagger \eta \right) r d\ell \text{ (+ termes de bord)}$$