**Hackathon n° 3**

**Questionnaire sur un cas d’école parmi les applications de votre entité**

**Partie II - Spécifications techniques (après-midi)**

Pour les notions suivantes :

1. Etes-vous d’accord avec leurs définitions ci-dessous ?
2. Sinon, comment les redéfiniriez-vous ?
3. Sont-elles utilisées dans votre cas d’usage ?
4. Si oui, si cette notion devait être représentée par une classe, quels seraient ces attributs dans votre implémentation ? En d’autres termes, quelle serait la structure interne de l’objet correspondant ?

***Problem to solve*** (*cas à résoudre*) : Question d’intérêt à résoudre dans un domaine quelconque, par un raisonnement scientifique traduisible en équations. On parle aussi de problème.

Plutôt d’accord

Plutôt pas d’accord

Compléments ou définition alternative : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs :

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***Case data****(données du problème) :* Informations « de haut niveau » définissant un *cas à résoudre*, utilisables par le solveur HF pour traduire le problème en équations. C’est la description métier du problème à résoudre, le plus souvent, le « métier » consiste en l’étude d’un phénomène physique. On peut donc dire que la notion de *données du problème* représente l’ensemble de la description *physique* du cas à résoudre.

Plutôt d’accord

Plutôt pas d’accord

Compléments ou définition alternative : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs :

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***Raw data*** (*données brutes*) : désigne la description mathématique des équations du problème à résoudre. On peut donc dire que la notion de *données brutes* recouvre tout ce qui est utile à un utilisateur « réducteur de modèles » (qui ne connaît pas nécessairement la physique) pour appliquer une méthode de réduction non intrusive.

Plutôt d’accord

Plutôt pas d’accord

Compléments ou définition alternative : La description ne colle pas, on ne peut pas dire que c’est vraiment des maths, pour moi ça recouvre les données d’entréés-sortie (points en entrées, champs en sortie) servant à créer le modèle réduit.

……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs :

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***Solver*** */ resolution procedure :* Ensemble d’opérations permettant la traduction en équations algébriques du problème à partir d’informations « de plus haut niveau » (*case data* et *solver* *options*), puis sa résolution. Il prend la forme d’un logiciel.

En résumé :

☐

PDE

Case data

Solver options

Raw data

Case solution

Solver

Solver

Traduction

Résolution

Plutôt d’accord

Plutôt pas d’accord

Compléments ou définition alternative : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs / propriétés :

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***High-fidelity solver*** (*solveur HF*): Solveur développé et utilisé par les spécialistes du domaine considéré, préexistant à la tâche de réduction de modèles.

Plutôt d’accord

Plutôt pas d’accord

Compléments ou définition alternative : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Propriétés:

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***Solver options****(options du solveur)* : pour un problème métier donné, représente les variantes disponibles dans le solveur pour le résoudre. On peut distinguer : (i) options de discrétisation en espace ou en temps, (ii) options de résolution algébriques (traitement des conditions de Dirichlet, solveur linéaire...), (iii) options d’exécution (version du code, serveur etc)

Plutôt d’accord

Plutôt pas d’accord

Compléments ou définition alternative : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs :

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***Fixed data*** (*données fixes*) : données considérées pour la question d’intérêt comme invariantes, soient parce que suffisamment bien connues soit parce que peu influentes sur les résultats d’intérêt.

Plutôt d’accord

Plutôt pas d’accord

Compléments ou définition alternative : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs / propriétés:

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***Variable data*** or ***parameters*** (*données variables*): Données considérées pour la question d’intérêt comme variables. On parle aussi de paramètres. Une première information permet de savoir où elles s’insèrent dans la « mise en donnée » du problème continu (*données du problème*) ou algébrique (*données brutes*). D’autres informations peuvent décrire la nature physique de ce paramètre, en vue de les afficher dans le modèle réduit.

Plutôt d’accord

Plutôt pas d’accord

Compléments ou définition alternative : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs / propriétés:

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***PDE***(*EDP*): indique la nature des équations continues correspondant au cas à résoudre. Exemple : Navier-Stokes…

Plutôt d’accord

Plutôt pas d’accord

Compléments ou définition alternative : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs / propriétés:

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***Discrete support*** (*support discret*): Hiérarchie d’entités de (points, arêtes, faces, volumes...) sur lesquelles s’appuient à la fois la définition du problème et sa traduction en équations. Il doit prévoir la possibilité de tagguer des groupes d’entités. Des *domaines de définition* (espace, temps, paramètres ou une combinaison des précédents) peuvent être générés par produit cartésien de supports discrets.

Plutôt d’accord

Plutôt pas d’accord

Compléments ou définition alternative :Pour moi un un support discret se rapporte plutôt à la notion mathématique d’ensemble dénombrable, mais ici on sera le plus souvent dans le continu (R^n).

……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs / propriétés :

* dimension : int → dimension N of the underlying space
* type : string → into “space”, “time” or “parameter”

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***DOF support****(support de DDL)* : association entre une entité géométrique ou une combinaison d’entités géométriques et une inconnue (1 ddl) du problème. Dans la plupart des cas, ce sont des nœuds (éléments finis) ou des points (volumes finis), mais pas nécessairement.

Plutôt d’accord

Plutôt pas d’accord

Compléments ou définition alternative : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs / propriétés :

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***Numbering system*** (numérotation) : agrégation de *supports de DDL* de toutes les inconnues du problème

Plutôt d’accord

Plutôt pas d’accord

Compléments ou définition alternative : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs / propriétés :

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***Physical quantity*** (quantité physique ou grandeur) : nature d’un résultat, elle est associée à une seule unité au sens SI.

Plutôt d’accord

Plutôt pas d’accord

Compléments ou définition alternative : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs / propriétés :

* label : string → describes the quantity
* unit : string → unit in which resultas are expressed
* tensor-order : int → 0 for scalars fields, 1 for vector, 2 for matrices

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***Field****(champ)*: valeurs portées par un *support discret*, en général sur les *nœuds* ou les *points*. Correspond à une seule *quantité physique* (éventuellement tensorielle). Peut être d’origine expérimentale ou un post-traitement, rarement la sortie brute de la simulation. Tous les *points* sur lesquels le champ porte une valeur (attention au cas données manquantes) ont le même nombre de composantes.

Définition alternative plus générale : quelque chose qu’on peut évaluer à n’importe quelle position à l’intérieur du domaine .

Plutôt d’accord

Plutôt pas d’accord

Compléments ou définition alternative : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs / propriétés :

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***Vector of unknowns*** *(vecteur d’inconnues)* : C’est le vecteur d’état (vecteur des variables d’état discrètes) que le problème doit déterminer. C’est la sortie primale de la modélisation. Il peut mélanger des inconnues de différentes unités, autrement dit mélanger différentes *quantités physiques* : déplacement, pression, multiplicateur de Lagrange… Une *inconnue* peut être associée à un *support de ddl*. Ce n’est pas systématique (cf certains multiplicateur de Lagrange introduits de façon purement algébrique). Un *vecteur d’inconnues* est donc également associé à un *support discret*, mais de façon plus indirecte.

Un *vecteur d’inconnues* agrège plusieurs *variables d’état* (déplacement, multiplicateurs...), dont certaines peuvent ne pas avoir de représentation spatiale.

Plutôt d’accord

Plutôt pas d’accord

Compléments ou définition alternative : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs / propriétés :

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***State variable*** *(variable d’état)* : vecteur correspondant à une seule quantité physique et pouvant se représenter comme un champ via un *espace d’approximation*, lequel s’appuie sur le *support discret*. Exemples d’espaces d’approximation : espace polynomiaux par éléments associées aux éléments finis de Lagrange, de Hermite… A l’inverse, un champ se représente comme variable d’état par une méthode d’*interpolation* visant à définir un vecteur à partir d’opérations (éventuellement intégrales) sur les valeurs du champ.

Plutôt d’accord

Plutôt pas d’accord

Compléments ou définition alternative : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs / propriétés :

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***Model*** *(modèle)* : fonction du domaine (paramètres x temps), qui donne en retour un champ. Tous les champs produits au final doivent se rapporter à un unique maillage « de référence » . La transformation avec d’éventuels maillages intermédiaires est masquée à l’intérieur de la fonction en quelque sorte

Plutôt d’accord

Plutôt pas d’accord

Compléments ou définition alternative : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs / propriétés :

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***Case solution*** or *snapshot (solution cas)*: Valeur d’une quantité mathématique pour laquelle le système d’équations discret est satisfait, pour une valeur de paramètre donnée, temps inclus. Une solution se rapporte, via son cas et éventuellement sa valeur de paramètre, à un support discret. Une solution contient une clé (*indexation*) permettant de repérer la valeur de paramètre à laquelle elle se rapporte, et une valeur, qui peut être un *champ* ou un *vecteur d’inconnues*.

Plutôt d’accord

Plutôt pas d’accord

Compléments ou définition alternative : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs / propriétés :

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***Collection of solutions*** (*collection de solutions*): ensemble de solutions, chacune étant qualifiée par sa valeur des données variables (temps inclus), parmi les valeurs effectivement balayées. Souvent utilisée par les algorithmes sous forme d’une matrice Q, dite matrice des snapshots.

Plutôt d’accord

Plutôt pas d’accord

Compléments ou définition alternative : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs / propriétés :

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***Indexing support*** (*support d’indexation*) : domaine de définition dans lequel les paramètres sont autorisés à prendre leurs valeurs ou ensemble mathématique discret permettant d’indexer de façon univoque des champs. Ce *domaine de définition* est défini par un produit cartésien de supports discrets.

Plutôt d’accord

Plutôt pas d’accord

Compléments ou définition alternative : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs / propriétés :

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***Indexing*** *(indexation)* : Valeur de paramètres pour laquelle une solution est effectivement disponible.

Plutôt d’accord

Plutôt pas d’accord

Compléments ou définition alternative : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs / propriétés :

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***Reduced domain*** *(domaine réduit)* : filtre sur un *support discret*, permettant de sélectionner des entités géométriques d’intérêt pour la construction d’opérateurs compressés. Exemple: points d’intégrations empiriques (*nuage de points*), éléments finis d’une hyper-réduction (*sous-domaine de calcul réduit*)

Plutôt d’accord

Plutôt pas d’accord

Compléments ou définition alternative : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs / propriétés :

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***Building operator*** */ resolution data (opérateur de construction)* : toute donnée de nature non géométrique ou toute procédure utile à la traduction en équations discrètes du problème. Ce sont des “prises” ajustables complétant (le plus souvent) ou modifiant (plus rarement) l’ensemble d’opérations du solveur.

Exemples : poids du schéma de quadrature, matrices et vecteurs précalculés, routine de comportement, fonctions de calcul des quantités duales, procédures de reconstruction du gradient, procédures d’assemblage particulières etc.

Plutôt d’accord

Plutôt pas d’accord

Compléments ou définition alternative : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs / propriétés :

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***Compression of data*** (*compression des données*) : opérations de la phase offline permettant la définition d’un petit nombre de fonctions de l’espace, dites « fonctions de bases », servant à la définition d’un espace réduit de recherche de la solution. Elle produit une collection de solutions, laquelle est tagguée comme « base réduite ».

Plutôt d’accord

Plutôt pas d’accord

Compléments ou définition alternative : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs / propriétés :

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***Compression of operators*** (*compression des opérateurs*) : opérations de la phase offline ayant pour but la production des opérateurs de construction d’un modèle réduit ou la diminution de leur complexité algorithmique (dans le but d’accélérer la phase online). Il produit des opérateurs de construction réduits.

Exemples: il peut s’agir d’une méthode de projection d’opérateurs de construction précalculés sur une base réduite, ou de méthodes faisant appel à un domaine réduit. Les premiers prennent en entrée des opérateurs complets, les seconds des opérateurs réduits dans le but d’effectuer une deuxième opération de réduction.

Plutôt d’accord

Plutôt pas d’accord

Compléments ou définition alternative : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs / propriétés :

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***Reduced case to solve*** (*cas réduit à résoudre*): ensemble des informations nécessaires à la réalisation de la phase online. On trouve donc des données du problème, les mêmes que celles qui ont servies à la définition du problème complet associé, mis à part que les données fixes ne sont que consultables, seules les données variables sont modifiables dans la plage spécifiée. On trouve également un solveur réduit assorti des opérateurs de constructions réduits qui le complètent.

Plutôt d’accord

Plutôt pas d’accord

Compléments ou définition alternative : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs / propriétés :

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***Hyper-reduction*** : méthode de compression définie par Ryckelynck et al [Ryckelyck09], consistant à résoudre un problème aux éléments finis sur un sous-maillage du maillage existant.

Plutôt d’accord

Plutôt pas d’accord

Compléments ou définition alternative : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs / propriétés :

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***Weights****(poids)*: Poids d’un schéma de quadrature utilisé pour approximer une intégrale.

Plutôt d’accord

Plutôt pas d’accord

Compléments ou définition alternative : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs / propriétés :

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***Reduced-order basis vector*** *(Vecteur de base d’ordre réduit)* : Champ ou vecteur d’inconnue issu d’un algorithme de sélection (méthode base réduite) ou de compression (SVD) appliqué à une *collection de solutions*.

Plutôt d’accord

Plutôt pas d’accord

Compléments ou définition alternative : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs / propriétés :

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***Reduced-order basis*** *(base d’ordre réduit)* : Base de l’espace réduit sur lequel on projette les équations du problème. Collection de vecteur de base d’ordre réduit produite par une compression des données et utilisée par une compression des opérateurs.

Plutôt d’accord

Plutôt pas d’accord

Compléments ou définition alternative : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs / propriétés :

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***Reduced basis*** *(base réduite)* : Désigne les méthodes de production d’une base d’ordre réduit reposant sur de sélections gloutonnes de vecteurs pour construire la base d’ordre réduit. Exemples: celles proposées par Maday, Prudhomme, Patera

Plutôt d’accord

Plutôt pas d’accord

Compléments ou définition alternative : Pour moi <Reduced basis> qualifie une base, pas une méthode.

Attributs / propriétés :

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***Autre notion***:

Définition : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs / propriétés :

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

…………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***Autre notion***:

Définition : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs / propriétés :

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

…………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***Autre notion***:

Définition : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs / propriétés :

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

…………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

***Autre notion***:

Définition : ……………………………………………………………………………………………………… ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………..

Attributs / propriétés :

* <nom> : <type> → <description>

Lien avec les autres objets : ……………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

1. Environnement logiciel / partie exécutable

Quel logiciel avez-vous utilisé dans la mise en œuvre du cas ?

OpenTURNS

Licence : LGPL

Type d’installation :

Exécutable pré-compilé

Installeur

Construction depuis les sources

Paquet Debian

Module Linux

Autre : pip wheel

Lien vers une procédure d’installation :http://openturns.github.io/openturns/latest/install.html

Dépendances logicielles (« pré-requis ») les plus notables: blas, boost, libxml2

Quel est le système d’exploitation utilisé (ou cible) pour la réalisation des simulations complètes ?

Linux. Distribution : ubuntu 18.04

MAC OS / OS X. Version : …………………………………

Windows. Version : ……………………..

Linux embedded. Version : ……………………..

Autre. Précisez : ………………………….

Quel est le système d’exploitation utilisé (ou cible) pour la production du modèle réduit ?

Linux. Distribution : ……………………………. Version : …………………………………

MAC OS / OS X. Version : …………………………………

Windows. Version : ……………………..

Linux embedded. Version : ……………………..

Autre. Précisez : ………………………….

Quel est le système d’exploitation utilisé (ou cible) pour l’exploitation du modèle réduit ?

Linux. Distribution : ……………………………. Version : …………………………………

MAC OS / OS X. Version : …………………………………

Windows. Version : ……………………..

Linux embedded. Version : ……………………..

Autre. Précisez : ………………………….

Quel est la machine utilisée (ou cible) pour la réalisation des simulations complètes ?

Cluster. Mode d’accès

SSH

Cloud, lancement d’une instance de VM sur le cluster

Cloud, service spécialisé

PC

Support léger. Précisez : ……………………..

Autre. Précisez : ……………………..

Quel est la machine utilisée (ou cible) pour la production du modèle réduit ?

Cluster. Mode d’accès

SSH

Cloud, lancement d’une instance de VM sur le cluster

Cloud, service spécialisé

PC

Support léger. Précisez : ……………………..

Autre. Précisez : ……………………..

Quel est la machine utilisée (ou cible) pour l’exploitation du modèle réduit ?

Cluster. Mode d’accès

SSH

Cloud, lancement d’une instance de VM sur le cluster

Cloud, service spécialisé

PC

Support léger. Précisez : ……………………..

Autre. Précisez : ……………………..

1. Parmi le code source écrit dans le cadre de ce cas par votre entité, et candidat pour être un futur module adapté dans Mordicus :

Quel est le langage de programmation ?

Python

Matlab

Scilab

Fortran

Autre. Précisez : …………………………….

Se construit-il comme une bibliothèque ou un exécutable ?

exécutable

bibliothèque

X script

Quel est le moteur de construction ? aucun

Lister les dépendances les plus notables pour la construction :

* nada

Décrire brièvement l’environnement de développement :

………………………………………………………………………..

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

……………………………………………………………………………………………………………………………………………….

1. Inventorier les opérations génériques utilisées dans votre cas d’usage :

* décomposition
* projection
* interpolation
* évaluation

1. Voici une proposition d’architecture d’ensemble de la future bibliothèque Mordicus. Modifiez-la pour y faire apparaître les éléments manquants qui vous semblent essentiels. Dans quel composant classeriez-vous les opérations précédemment listées ?



Dans les 3 composants à gauche.