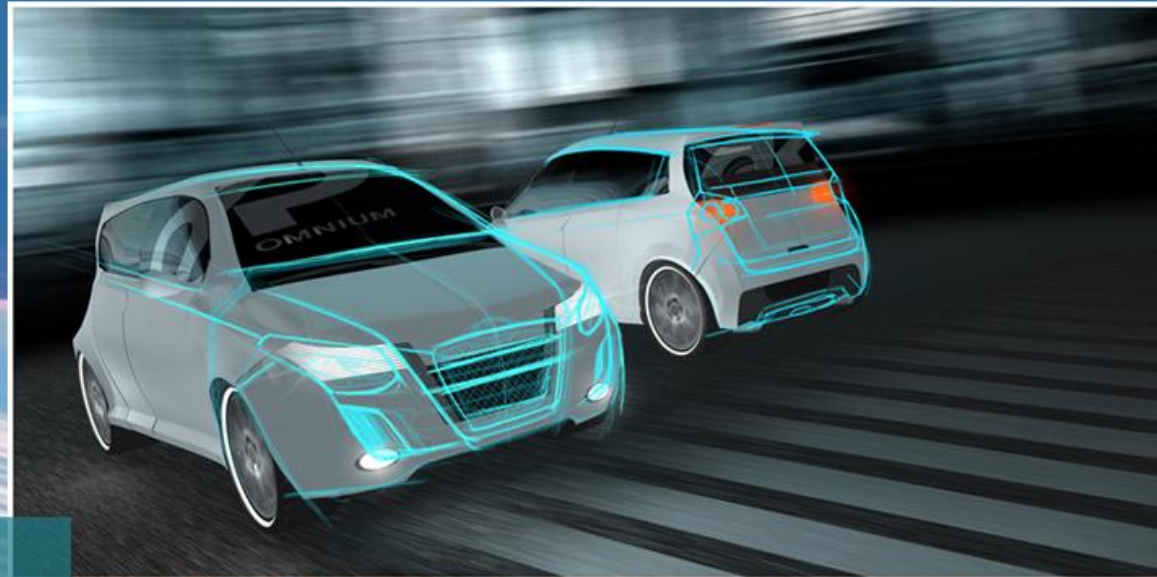
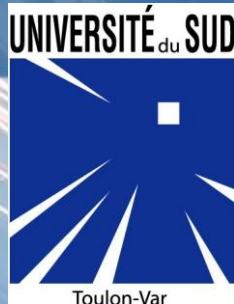


# Utilisation de la base propre de l'opérateur Curl avec des conditions aux limites d'imperméabilité généralisée pour la modélisation des équations de Navier-Stokes



PLASTIC OMNIUM

AUTO EXTERIOR



Surowiec Benjamin

2011.11.24 • R&I Product

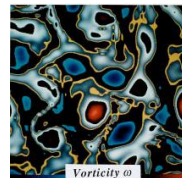
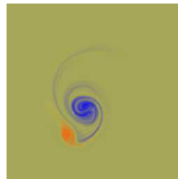
Confidentiel et Propriété de Plastic Omnium

- **Positionnement de l'étude**
- **Modélisation**
  - Problème
  - Condition initiale et conditions aux limites
- **Relèvement des conditions aux limites**
  - Relèvement des conditions aux limites
  - Modèle finalement retenu
- **Spectre de l'opérateur curl**
  - Problème
  - Propriétés
- **Modèle numérique**
- **Conclusion**

# Modele de NS avec base propre du curl : $NS_{curl}$

## ■ Méthode de résolution temporelle de Navier-Stokes :

- LES / DES (volumes finis ou éléments finis)
  - Taille des maillages
  - Lois de parois pour DES / Dirichlet pour LES
- Méthode spectrale à partir de bases d'ondelettes
  - bases d'ondelettes à divergence nulle et à rotationnel nul pour construire le champ de vitesse - CL associées de type périodique (IMAG)
  - bases d'ondelettes pour le calcul de la vorticité cohérente (IRPHEE et ENS)
- **Contrôle par modèle réduit (LIMSI, PPRIME)**
  - Base créée à partir d'une PIV avec vérification de la divergence nulle
  - Résolution par utilisation des modes d'écoulement sélectionnés





# Modele de NS avec base propre du curl : $NS_{curl}$

## ■ Méthode de résolution temporelle de Navier-Stokes :

Résolution de Navier Stokes par une méthode spectrale à partir des fonctions propres de l'opérateur curl associé à des conditions aux limites d'imperméabilité généralisée aux parois dans un espace à divergence nulle

## ■ Caractéristiques de la méthode :

- Décomposition de la vitesse de type Helmholtz
- Découplage espace - temps :
  - fonctions propres uniquement spatiales
  - coefficients associés uniquement temporels => gain de temps
- **Préparation du modèle en espace puis contrôle en temps**

# Modélisation : conditions aux limites

- Nous cherchons  $(v,p)$  solution des équations de Navier-Stokes incompressibles adimensionnalisées dans  $Q_T = \Omega \times [0, T]$  où  $\Omega$  un ouvert de  $\mathbb{R}^3$  et  $\partial\Omega$  sa frontière.

$$\begin{cases} \frac{\partial v}{\partial t} + (v \cdot \nabla)v + \nabla p - \frac{1}{\text{Re}} \Delta v - f = 0 \\ \text{div } v = 0 \end{cases} \quad (1)$$

(2)

- Pour que le problème soit bien posé, il nous faut ajouter un condition initiale:

$$v(0, \bullet) = v_0(\bullet) \quad (3)$$

- Et des conditions aux limites; pour celles-ci, nous avons le choix entre :
  - Conditions standards (Dirichlet, Neumann, Navier,...)
  - Conditions périodiques
  - Conditions d'imperméabilité ou perméabilité généralisée

# Modélisation : conditions aux limites

- Que sont les conditions de perméabilité/imperméabilité généralisée ?
- 3 conditions aux limites scalaires:
  - Une condition sur le flux de vitesse
  - Une condition sur le flux de vorticité
  - Une condition sur le flux du rotationnel de la vorticité

$$\left\{ \begin{array}{l} v \cdot n \Big|_{\partial\Omega} = \alpha_0 \\ \omega \cdot n \Big|_{\partial\Omega} = \alpha_1 \\ (\text{curl } \omega) \cdot n \Big|_{\partial\Omega} = \alpha_2 \end{array} \right. \quad (4a)$$

$$\left\{ \begin{array}{l} v \cdot n \Big|_{\partial\Omega} = \alpha_0 \\ \omega \cdot n \Big|_{\partial\Omega} = \alpha_1 \\ (\text{curl } \omega) \cdot n \Big|_{\partial\Omega} = \alpha_2 \end{array} \right. \quad (4b)$$

$$\left\{ \begin{array}{l} v \cdot n \Big|_{\partial\Omega} = \alpha_0 \\ \omega \cdot n \Big|_{\partial\Omega} = \alpha_1 \\ (\text{curl } \omega) \cdot n \Big|_{\partial\Omega} = \alpha_2 \end{array} \right. \quad (4c)$$

$$\left\{ \begin{array}{l} |v(t, \bullet) \cdot n(\bullet)|_{\partial\Omega} = 0 \text{ ou } \alpha_0(t, \bullet) \\ |\omega(t, \bullet) \cdot n(\bullet)|_{\partial\Omega} = 0 \text{ ou } \alpha_1(t, \bullet) \\ |(\text{curl } \omega) \cdot n|_{\partial\Omega} = 0 \text{ ou } \alpha_2(t, \bullet) \end{array} \right.$$

Où  $n$  est la normale extérieure et  $\omega = \text{curl } v$

# Modélisation : problème

- Nous cherchons donc  $(v,p)$  dans  $\mathcal{Q}_T$  solution du problème suivant:

$$(S_1) \quad \left\{ \begin{array}{ll} \frac{\partial v}{\partial t} + \omega \times v + \nabla q + \frac{1}{\text{Re}} \text{curl}^2 v - f = 0 & (1) \\ \text{div } v = 0 & (2) \\ v|_{t=0} = v_0 & (3) \\ v \cdot n|_{\partial\Omega} = \alpha_0 & (4a) \\ \omega \cdot n|_{\partial\Omega} = \alpha_1 & (4b) \\ \text{curl } \omega \cdot n|_{\partial\Omega} = \alpha_2 & (4c) \end{array} \right.$$

Où  $q = \frac{|v|^2}{2} + p$  et l'opérateur  $\text{curl}$  est celui associé aux conditions aux limites d'imperméabilité généralisée

# Modélisation : principaux apports

- Définition d'un **nouvel espace de solutions**

$$D^1(\Omega)^3 = \left\{ v \in W^{1,2}(\Omega) / \operatorname{div} v = 0; v \cdot n \Big|_{\partial\Omega} = 0; \operatorname{curl} v \cdot n \Big|_{\partial\Omega} = 0 \right\}$$

opérateur curl défini dans  $D^1$  :  $D(curl) = D^1(\Omega)^3$  avec les propriétés suivantes :

- Solution régulière en  $C^2$  ( $\in W^{1,2}$ )
- Divergence nulle
- Pas de flux de vitesse à la paroi
- Pas de flux de vorticité à la paroi

$$\begin{cases} \operatorname{div} v = 0 \\ v \cdot n|_{\partial\Omega} = 0 \\ \operatorname{curl} v \cdot n|_{\partial\Omega} = 0 \end{cases}$$

- Espace à CL homogènes => nécessité de relever ces conditions aux limites

- Modèle continu jusqu'aux parois
- Prise en compte du comportement tangentiel du fluide aux parois
- Aucune loi de paroi
- Calculs pression – vitesse découplés dans la formulation faible





# Relèvement des conditions aux limites

- Nous souhaitons relever les conditions aux limites (4a) et (4b); pour cela nous définissons une fonction  $a \in W^{1,2}(\Omega)^3$  telle que :

$$a := \operatorname{curl} \chi_1 + \nabla \chi_0$$

- La fonction  $a$  ainsi construite possède les propriétés suivantes:

$$\operatorname{div} a = 0$$

$$a \cdot n \Big|_{\partial\Omega} = \alpha_0$$

$$\operatorname{curl} a \cdot n \Big|_{\partial\Omega} = \alpha_1$$

$$\operatorname{curl}^2 a = 0$$

# Relèvement des conditions aux limites

- Nous souhaitons relever les conditions aux limites (4a) et (4b); pour cela nous définissons une fonction  $a \in W^{1,2}(\Omega)^3$  telle que :

$$a := \nabla \chi_0 + \operatorname{curl} \chi_1$$

$$\chi_0 \in W^{1,2}(\Omega)$$

solution d'un problème harmonique

$$(\chi_1, \underline{P}) \in D^1(\Omega)^3 \times W^{1,2}(\Omega)$$

solution d'un problème de Stokes et d'un problème harmonique :

$$(S_2)_t \begin{cases} \Delta \chi_0 = 0 \\ \nabla \chi_0 \cdot n|_{\partial\Omega} = \alpha_0 \end{cases}$$

$$(S_3)_t \begin{cases} \operatorname{curl}^2 \chi_1 + \nabla \underline{P} = 0 \\ \operatorname{div} \chi_1 = 0 \\ \chi_1 \cdot n|_{\partial\Omega} = 0 \\ \operatorname{curl} \chi_1 \cdot n|_{\partial\Omega} = 0 \\ \operatorname{curl}^2 \chi_1 \cdot n|_{\partial\Omega} = \alpha_1 \end{cases}$$

$$\iff (S_4)_t \begin{cases} \Delta \underline{P} = 0 \\ \nabla \underline{P} \cdot n|_{\partial\Omega} = \alpha_1 \end{cases}$$

- Qui permet de décomposer la solution cherchée en :  $\mathbf{v} = \mathbf{a} + \mathbf{u}$

# Modèle finalement retenu

- Nous cherchons maintenant alors  $(u, q)$  dans  $Q_T$  solution du problème suivant:

$$(S_5) \quad \begin{cases} \frac{\partial u}{\partial t} + \text{curl } u \times u + \boxed{\text{curl } u \times a + \text{curl } a \times u} + \nabla q + \frac{1}{\text{Re}} \text{curl}^2 u - \boxed{h} = 0 \\ \text{div } u = 0 \\ u|_{t=0} = v_0 - a(0, \bullet) \\ u \cdot n|_{\partial\Omega} = \boxed{0} \\ \text{curl } u \cdot n|_{\partial\Omega} = \boxed{0} \\ \text{curl}^2 u \cdot n|_{\partial\Omega} = \alpha_2 \end{cases}$$

$$\text{Où } v = u + a \text{ et } h = f - \boxed{\frac{\partial a}{\partial t} - \text{curl } a \times a}$$

# Modèle numérique

- Nous cherchons une solution du problème (S5) sous la forme d'une décomposition du type Galerkin

$$u(t, \bullet) = \sum_{i=1}^{+\infty} c_i(t) g_i(\bullet)$$

- Nous savons que la solution approchée  $u_M(t, \bullet) = \sum_{i=1}^M c_i(t) g_i(\bullet)$  converge vers la solution exacte.
- Cependant cette valeur de M n'est pas connue Il faudra donc l'étalonner numériquement
- Il nous faut maintenant choisir les valeurs de  $(g_i)_{i \in 1, 2, \dots}$  qui engendreront l'espace

$D^1(\Omega)^3 = D(\text{curl}_{\text{impermeable}})$  dans lequel nous cherchons la solution u

# Spectre de l'opérateur curl : problème

- Une des bases qui engendre  $D^1$  est l'ensemble des  $g_i$  qui vérifient le problème aux valeurs propres suivant :

$$(\lambda_i, g_i) \in \mathbb{R} \times D^1(\Omega)^3 \quad (S_6) \quad \begin{cases} \operatorname{curl}^2 g_i = \lambda_i g_i \\ \operatorname{div} g_i = 0 \\ g_i \cdot n|_{\partial\Omega} = 0 \\ \operatorname{curl} g_i \cdot n|_{\partial\Omega} = 0 \end{cases}$$

- Tout élément de  $D^1(\Omega)^3$  peut s'écrire  $g_i = g_i^0 + \nabla \psi_i$  avec  $g_i^0|_{\partial\Omega} = 0$  et  $\nabla \psi_i \cdot n|_{\partial\Omega} = 0$
- Dans  $D^1(\Omega)^3$  les fonctions propres des opérateurs  $\operatorname{curl}$ ,  $\operatorname{curl}^2$  et  $-\Delta$  sont identiques.
- Les valeurs propres des opérateurs  $\operatorname{curl}^2$  et  $-\Delta$  sont identiques.
- Les valeurs propres de l'opérateur curl associé aux  $g_i$  sont les racines carrées positives  $\lambda_i^+ = \sqrt{\Lambda_i}$  et négatives  $\lambda_i^- = -\sqrt{\Lambda_i}$  des valeurs propres de l'opérateur  $\operatorname{curl}^2$ .
- La base devant être libre nous ne conserverons qu'une seule des 2 valeurs propres. le signe sera contenu dans le coefficient  $c_k$

# Modèle numérique : problème approché

- Nous cherchons  $(c_k)_{1 \leq k \leq M}$  dans  $\mathfrak{R}^M$  solutions du système différentiel ordinaire suivant, pour  $1 \leq k \leq M$  :

en décomposant dans (S5)  $u = \text{sum}(\dots)$  avec  $\lambda$  et  $g_i$  connu

- dans la formulation faible la pression disparaît. Celle est calculée en post-traitement de la vitesse

$$(S_7)_{1 \leq k \leq M} \begin{cases} \frac{dc_k}{dt} + \sum_{i=1}^M \sum_{j=1}^M c_i \lambda_i c_j r_{ijk} + \sum_{i=1}^M c_i \lambda_i r_{ik}^a + \sum_{i=1}^M c_j r_{jk}^{curl a} + \lambda_k^2 c_k = r_k^h - r_k^{\alpha_2} \\ c_k(0) = c_k^0 \end{cases}$$

$$\text{Où } r_{ijk} = \langle g_i \times g_j, g_k \rangle_{\Omega} \quad , \quad r_{ik}^a = \langle g_i \times a, g_k \rangle_{\Omega} \quad , \quad r_{jk}^{curl a} = \langle curl a \times g_j, g_k \rangle_{\Omega} \quad ,$$

$$r_k^h = \langle h, g_k \rangle_{\Omega} \quad \text{et} \quad r_k^{\alpha_2} = \langle \alpha_2, \psi_k \rangle_{\partial\Omega} \quad \text{Ne sont calculés qu'une seule fois}$$

- Les dimensions spatiales sont portées uniquement par les fonctions propres de l'opérateur curl.
- La dimension temporelle est portée par les coefficients de la décomposition de type Galerkin.

# Resolution NS sur base curl : modèle numérique

## ■ Plan de modélisation

### ■ Décomposition $\mathbf{v} = \mathbf{u} + \mathbf{a}$

### ■ Résolution de $\mathbf{a}$ : $\mathbf{a} := \text{curl } \chi_1 + \nabla \chi_0$

■ (S4) problème de poisson  $\underline{P} : \Delta \underline{P} = 0$

■ (S3) Problème de Stokes  $\chi_1 : \text{curl}^2 \chi_1 + \nabla \underline{P} = 0 \quad \text{et} \quad \text{div } \chi_1 = 0$

■ (S2) Problème de Poisson  $\chi_0 : \Delta \chi_0 = 0$

### ■ Résolution de $\mathbf{u} \Rightarrow$

# Resolution NS sur base curl : modèle numérique

## ■ Plan de modélisation


### ■ Résolution de u

- Décomposition u :  $u(t, \bullet) = \sum_{i=1}^{+\infty} c_i(t) g_i(\bullet)$
- (S6) Problème aux valeurs propres  $g_i(x)$ :  $\text{curl}^2 g_i = \lambda_i g_i$  et  $\text{div } g_i = 0$
- Décomposition de  $g_i$ :  $g_i = g_i^0 + \nabla \psi_i$
- Résolution de  $g_i^0$ :  $\Delta g_i^0 = \Delta g_i$
- Résolution de  $\psi_i$ :  $\Delta \psi_i = -\text{div } g_i^0$
- Calcul de  $R_k$ :  $r_k^{\alpha_2} = \left\langle \alpha_2, \psi_k \right\rangle_{\partial\Omega}$
- (S7) Problème spectral  $C_i(t)$ :  $\frac{dc_k}{dt} + \sum_{i=1}^M \sum_{j=1}^M c_i \lambda_i c_j r_{ijk} + \sum_{i=1}^M c_i \lambda_i r_{ik}^a + \sum_{i=1}^M c_j r_{jk}^{\text{curl } a} + \lambda_k^2 c_k = r_k^h - r_k^{\alpha_2}$

- **Recombinaison de u**  $u(t, \bullet) = \sum_{i=1}^{+\infty} c_i(t) g_i(\bullet)$  avec  $C_i$  et  $g_i$  connu

- **Recombinaison de v = u + a avec u et a connu**





# Modèle numérique : premiers résultats

## ■ maquette numérique

- logiciel free fem ++
  - maillage hypermesh et export format acusolve
  - lecture maillage tetra dans free fem ++
  - calcul FEM des modes (gradient conjugué ou Arnoldi)
  - calcul des coefficients
    - linéarisation avec Newton (S7)
    - résolution avec  $AX=B$  avec Gauss Seidel
    - RK2 en temporel
  - construction du champ de vitesse
  - export format medit
  - représentation dans free fem ++ et medit
- 
- **calcul des modes et des coefficients sur 250 000 mailles en 2 heures sur un cas stationnaire**

# Conclusion

- Nouvelle approche des équations de Navier-Stokes
- Nouvelles conditions aux limites
- Définition d'un nouvel espace de solutions

$$D^1(\Omega)^3 = \left\{ v \in W^{1,2}(\Omega) / \operatorname{div} v = 0; v \cdot n|_{\partial\Omega} = 0; \operatorname{curl} v \cdot n|_{\partial\Omega} = 0 \right\}$$

- Définition de l'opérateur  $\operatorname{curl}$  dans cet espace :  $D(\operatorname{curl}) = D^1(\Omega)^3$
- Modèle continu jusqu'aux parois
- Prise en compte du comportement tangentiel du fluide aux parois
- Aucune loi de paroi
- Calculs pression – vitesse découplés dans la formulation faible
- Les dimensions spatiales sont portées uniquement par les fonctions propres de l'opérateur curl.
- La dimension temporelle est portée par les coefficients de la décomposition de type Galerkin.
- Travail initial de génération de la base de fonctions propres pour la 1<sup>ère</sup> itération puis utilisation des mêmes fonctions propres pour les itérations suivantes => gain de temps



# Merci pour votre attention