

C7 : Modélisation multiphysique C7-1 : Modélisation multi-physique des systèmes complexes

Émilien DURIF

Lycée La Martinière Monplaisir Lyon Classe de MPSI 14 Mai 2019

Émilien DURIF 1/







- Introduction
 - Motivations de la modélisation multiphysique
 - Présentation du support du cours
- Notions physiques constituants un modèle
 - Notions de Puissance/énergie
 - Représentation d'un composant de la chaine d'énergie d'un système complexe
- 3 Construction d'un modèle multiphysique à l'aide de Matlab Simulink
 - Type de modélisation
 - Modélisation causale
 - Modélisation acausale
 - Utilisation de Matlab Simulink







- Introduction
 - Motivations de la modélisation multiphysique
 - Présentation du support du cours
- Notions physiques constituants un modèle
 - Notions de Puissance/énergie
 - Représentation d'un composant de la chaine d'énergie d'un système complexe
- 3 Construction d'un modèle multiphysique à l'aide de Matlab Simulink
 - Type de modélisation
 - Modélisation causale
 - Modélisation acausale
 - Utilisation de Matlab Simulink







Propriétés : Intérêts et motivation

Les systèmes développés de nos jours font appel à de plus en plus de technologies différentes. C'est pourquoi on peut les appeler "multiphysiques" ou "pluritechnique". Pour modéliser les performances d'un drone quadrucoptère il faut déterminer la commande des actionneurs (moteurs) pour obtenir un mouvement donné. Ce problème est complexe puisqu'il fait intervenir des domaines physiques différents : électriques (commande des moteurs, gestion de l'énergie), mécaniques (inertie du drone et mouvements des hélices), aérodynamiques (portance et trainée), etc...







Modélisation volumique dans solidworks

L'objectif est de construire un modèle permettant de faire interagir ces différentes considérations physiques c'est le principe de la **modélisation multiphysique**.





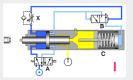
Modélisation multiphysique

Définition : Modélisation multiphysique

- La modélisation multiphysique est nécessaire à mettre en oeuvre dès lors qu'un système est constitué de sous ensembles mobilisant des technologies faisant appel à des branches différentes de la physique :
 - électrique ;
 - mécanique;
 - hydraulique;
 - etc..







- L'écriture de principes relatifs à ces différentes disciplines (lois électrique, principes de la dynamique, conservations énergétiques) aboutit à l'écriture d'équation différentielles qu'il faut résoudre pour prévoir le comportement du système qu'on modélise.
- Les outils de la modélisation multiphysique permettent de relier les modèles de connaissances et les lois de comportement des différents sous-ensemble du système pour construire un modèle très complet. C'est l'objectif de ce cours.







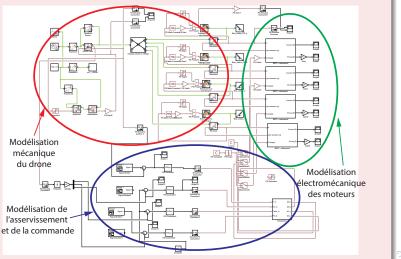
- Introduction
 - Motivations de la modélisation multiphysique
 - Présentation du support du cours
- Notions physiques constituants un modèle
 - Notions de Puissance/énergie
 - Représentation d'un composant de la chaine d'énergie d'un système complexe
- Construction d'un modèle multiphysique à l'aide de Matlab Simulink
 - Type de modélisation
 - Modélisation causale
 - Modélisation acausale
 - Utilisation de Matlab Simulink





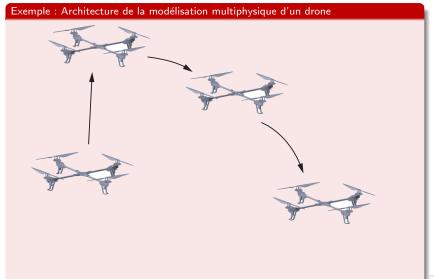
Présentation du support du cours

Exemple : Architecture de la modélisation multiphysique d'un drone





Présentation du support du cours







Plan

- - Motivations de la modélisation multiphysique
 - Présentation du support du cours
- Notions physiques constituants un modèle
 - Notions de Puissance/énergie
 - Représentation d'un composant de la chaine d'énergie d'un système complexe
- - Type de modélisation
 - Modélisation causale
 - Modélisation acausale
 - Utilisation de Matlab Simulink





Notions de Puissance/énergie

Définition : Puissance/énergie

- Energie :
 - L'énergie mesure la capacité d'un système à modifier un état ou à produire un travail.
 - l'unité d'une énergie est le Joule (J) qui est homogène au produit d'une force par une longueur.
- Puissance
 - La puissance est la quantité d'énergie par unité de temps.
 - Son unité est le Watt (W) qui est homogène au produit d'une force par une vitesse.
 - C'est une grandeur scalaire qui résulte du produit de deux grandeurs duales :
 - l'une est appelée flux et notée f(t): l'autre est appelée potentiel et est noté p(t).

$$P(t) = f(t) \times p(t) = \overrightarrow{f(t)} \times \overrightarrow{p(t)}.$$
 (1)







Propriétés : Interprétation des graudeurs de potentiel et de flux

Le tableau ci-dessous précise selon le domaine de la physique les différentes grandeurs associé à un potentiel ou un flux.

Domaine	Potentiel $p(t)$	flux $f(t)$
Electrique	Tension $u(t)$	Intensité $i(t)$
Mécanique (translation)	Force $\overrightarrow{F}(t)$	Vitesse $\overrightarrow{V}(t)$
Mécanique (rotation)	Couple $\overrightarrow{C}(t)$	Vitesse angulaire $\overrightarrow{\Omega}(t)$
Mécanique (quelconque)	Torseur d'ac-	Torseur cinématique
	tion mécanique	$\{\mathcal{C}(S/R)\}$
	$\{\mathcal{T}(ext o R)\}$	
Hydraulique	Pression $p(t)$	Débit volumique $q_{v}(t)$
Thermique	Température $T(t)$	Flux entropique $\dot{S}(t)$

Émilien DURIF 10/2







Plan

- - Motivations de la modélisation multiphysique
 - Présentation du support du cours
- Notions physiques constituants un modèle
 - Notions de Puissance/énergie
 - Représentation d'un composant de la chaine d'énergie d'un système complexe
- - Type de modélisation
 - Modélisation causale
 - Modélisation acausale
 - Utilisation de Matlab Simulink





Propriétés : Composant et chaine d'énergie

- Une modélisation multiphysique repose sur le représentation par la chaine d'énergie et d'information.
- Chaque bloc représentant un composant de la chaine d'énergie est caractérisé par des paramètres et des équations.
- Les liens entre les blocs transportent les variables "potentiel" et "flux" précisant à tout instant le transfert de puissance.

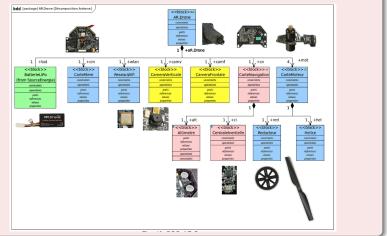


Émilien DURIF 12/





On donne le diagramme de définition de blocs de l'A.R Drone Parrot".

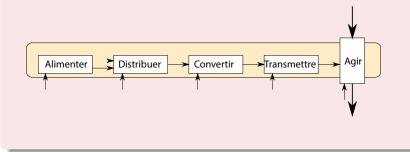






Exemple : Chaine d'énergie du drone

Q 1: Proposer une modélisation fonctionnelle de la chaine d'énergie du drone en précisant les composants ainsi que les puissances et les grandeurs de flux et de potentiel qui transitent dans le modèle :



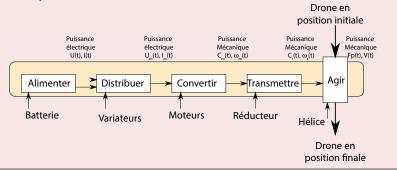
Émilien DURIF 14/3





Exemple : Chaine d'énergie du drone

 $Q\ 1$: Proposer une modélisation fonctionnelle de la chaine d'énergie du drone en précisant les composants ainsi que les puissances et les grandeurs de flux et de potentiel qui transitent dans le modèle :



Émilien DURIF 14/3





Plan

- Introduction
 - Motivations de la modélisation multiphysique
 - Présentation du support du cours
- 2 Notions physiques constituants un modèle
 - Notions de Puissance/énergie
 - Représentation d'un composant de la chaine d'énergie d'un système complexe
- 3 Construction d'un modèle multiphysique à l'aide de Matlab Simulink
 - Type de modélisation
 - Modélisation causale
 - Modélisation acausale
 - Utilisation de Matlab Simulink







Les modélisations causales et acausales reposent sur la modélisation de systèmes à l'aide de blocs pouvant décrire des composants ou des phénomènes physiques. La nature et l'orientation éventuelle des grandeurs transitant de bloc en bloc définissent le type de modélisation.

Émilien DURIF 16/26







Définition : Approche causale

L'approche de **modélisation causale** repose sur un lien de causalité entre les blocs qui la composent. Les blocs produisent des signaux de sorties à partir de signaux d'entrées. C'est l'approche qui est utilisée dans la modélisation par schéma blocs. La **causalité** repose sur l'**orientation** des données navigant d'un bloc source vers un bloc cible ou de destination.

Émilien DURIF 17/3







Propriétés : Avantages et inconvénients de l'approche

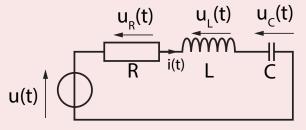
- La représentation de causalité est parfois plus naturelle à comprendre.
- Cette représentation s'adapte à la représentation d'un système asservi sous la forme d'un schéma bloc.
- la construction d'un modèle repose sur la manipulation d'équations mathématiques (équations différentielles) qui peut parfois s'avérer complexe et source d'erreurs.
- la représentation graphique est parfois peu explicite d'un point de vue physique.
- une modélisation causale est parfois difficile à faire évoluer.





Exemple : Modélisation d'un circuit électrique

On souhaite modéliser un circuit **RLC** alimenté par une source de tension u(t).



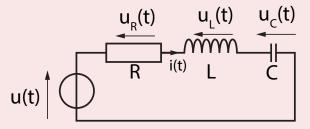
Modèle de connaissance associé





Exemple : Modélisation d'un circuit électrique

On souhaite modéliser un circuit **RLC** alimenté par une source de tension u(t).



Modèle de connaissance associé

$$u(t) = u_R(t) + u_I(t) + u_C(t)$$

$$u_R(t) = R \cdot i(t)$$

$$u_L(t) = L \cdot \frac{di(t)}{dt}$$

$$i(t) = C \cdot \frac{du_C(t)}{dt}$$

1) Q (3







Exemple : Construction du modèle causal associé au circuit électrique

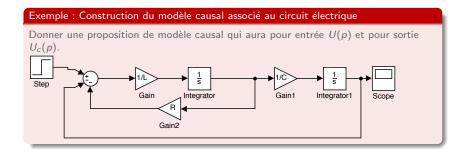
Donner une proposition de modèle causal qui aura pour entrée U(p) et pour sortie $U_c(p)$.

Émilien DURIF 20/















Définition : Approche acausale

- La modélisation acausale est une forme de modélisation ne tenant pas compte de l'orientation des liens entre différents blocs de modélisation.
- Les grandeurs transitant de blocs en blocs sont énergétiques et résultent de la dualité "flux/potentiel" liée à la notion physique étudiée.

Émilien DURIF 21/2







Propriétés : Avantages et inconvénients de l'approche

- La représentation de la modélisation est très proche de l'architecture matérielle du système modélisé.
- Cette représentation ne nécessite pas forcément d'écrire d'équations.
- dans cette modélisation les blocs représentent directement des composants.
- Il n'y pas de lien de cause à effet entre les connecteurs des blocs.
- L'utilisation de cet outil nécessite la maitrise de la représentation fonctionnelle des systèmes pluritechniques.

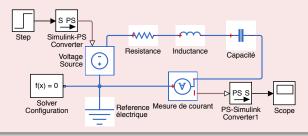




Exemple : Construction du modèle acausal associé au circuit électrique

La représentation acausale à l'aide du logiciel Matlab Simulink est donnée ci-dessous. On observe que la structure est très similaire à la représentation physique sous la forme d'un schéma électrique.

Il est cependant bien nécessaire de maitriser la modélisation électrique. Ainsi un différence de potentiel est imposée en parallèle et une mesure de courant est mesurée en série.



Émilien DURIF 23/





Plan

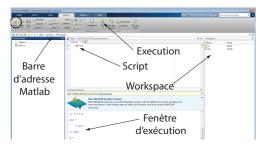
- Introduction
 - Motivations de la modélisation multiphysique
 - Présentation du support du cours
- Notions physiques constituants un modèle
 - Notions de Puissance/énergie
 - Représentation d'un composant de la chaine d'énergie d'un système complexe
- 3 Construction d'un modèle multiphysique à l'aide de Matlab Simulink
 - Type de modélisation
 - Modélisation causale
 - Modélisation acausale
 - Utilisation de Matlab Simulink



Utilisation de Matlab Simulink

Ce logiciel permet de construire les deux types de modélisation présentées précédemment.

- A l'ouverture de Matlab plusieurs fenêtres sont accessibles :
 - Barre d'adresse Matlab : dossier de travail à préciser au préalable.
 - Fenêtre d'exécution ou "Command Windows": saisie de lignes de commande ou instructions.
 - "Current Folder" : navigateur de fichier.
 - "Script" : éditeur de programmes ou de fonctions.



Utilisation de Matlab Simulink

 Le bouton Simulink dans l'onglet "Home" permet de choisir un nouveau modèle ("Blank model")



- En pressant le bouton de couleur on peut choisir ses blocs (librairie Simulink).
 Différentes rubriques sont accessibles :
 - "commonly used block" : blocs courants;
 - "source" : entrées ;
 - "sinks" : sorties
 - "continuous" : intégrale, dérivé, fonction de transfert ;
 - "Math": polynômes, trigonométrie, seuils;
 - "Simscape/foundation librairies" et triés par domaines physiques vous trouverez toutes les fonctions permettant de construire un modèle acausal.
 - "Simscape/foundation librairies/utilities" vous trouverez des fonctions permettant de passant d'une simulation causale à acausale et inversement.

