

Projet Chaos

Billard Carré avec Barre Centrale

Jun Nuo Chi, Nathan Dwek

Ecole Polytechnique de Bruxelles

8 janvier 2014

Introduction

Théorie du Chaos - But du Projet

Projet Chaos

J. Chi, N. Dwek

- ▶ Système déterministe mais non prédictible à long terme
 - ▶ Possède des équations d'évolution déterministes

Introduction

Modélisation

Barre Centrale au
Repos

Barre Centrale
Respirante

Conclusion

Introduction

Théorie du Chaos - But du Projet

Projet Chaos

J. Chi, N. Dwek

- ▶ Système déterministe mais non prédictible à long terme
 - ▶ Possède des équations d'évolution déterministes
 - ▶ Sensible aux conditions initiales
 - ▶ Non linéaire (superposition non applicable)

Introduction

Modélisation

Barre Centrale au
Repos

Barre Centrale
Respirante

Conclusion

Introduction

Théorie du Chaos - But du Projet

Projet Chaos

J. Chi, N. Dwek

- ▶ Système déterministe mais non prédictible à long terme
 - ▶ Possède des équations d'évolution déterministes
 - ▶ Sensible aux conditions initiales
 - ▶ Non linéaire (superposition non applicable)
- ▶ Applications dans de nombreux domaines: météorologie, finance, mécanique . . .

Introduction

Modélisation

Barre Centrale au Repos

Barre Centrale Respirante

Conclusion

Introduction

Théorie du Chaos - But du Projet

Projet Chaos

J. Chi, N. Dwek

- ▶ Système déterministe mais non prédictible à long terme
 - ▶ Possède des équations d'évolution déterministes
 - ▶ Sensible aux conditions initiales
 - ▶ Non linéaire (superposition non applicable)
- ▶ Applications dans de nombreux domaines: météorologie, finance, mécanique . . .
- ▶ Etude du mouvement d'une balle dans un billard carré muni d'une barre centrale respirante en fonction des paramètres du système:

Introduction

Modélisation

Barre Centrale au Repos

Barre Centrale Respirante

Conclusion

Introduction

Théorie du Chaos - But du Projet

Projet Chaos

J. Chi, N. Dwek

- ▶ Système déterministe mais non prédictible à long terme
 - ▶ Possède des équations d'évolution déterministes
 - ▶ Sensible aux conditions initiales
 - ▶ Non linéaire (superposition non applicable)
- ▶ Applications dans de nombreux domaines: météorologie, finance, mécanique . . .
- ▶ Etude du mouvement d'une balle dans un billard carré muni d'une barre centrale respirante en fonction des paramètres du système:
 - ▶ Orientation du billard: vertical ou horizontal

Introduction

Modélisation

Barre Centrale au Repos

Barre Centrale Respirante

Conclusion

- ▶ Système déterministe mais non prédictible à long terme
 - ▶ Possède des équations d'évolution déterministes
 - ▶ Sensible aux conditions initiales
 - ▶ Non linéaire (superposition non applicable)
- ▶ Applications dans de nombreux domaines: météorologie, finance, mécanique ...
- ▶ Etude du mouvement d'une balle dans un billard carré muni d'une barre centrale respirante en fonction des paramètres du système:
 - ▶ Orientation du billard: vertical ou horizontal
 - ▶ Paramètres de respiration de la barre:
$$l = l_0(1 + \sin(\omega t))$$

- ▶ Système déterministe mais non prédictible à long terme
 - ▶ Possède des équations d'évolution déterministes
 - ▶ Sensible aux conditions initiales
 - ▶ Non linéaire (superposition non applicable)
- ▶ Applications dans de nombreux domaines: météorologie, finance, mécanique ...
- ▶ Etude du mouvement d'une balle dans un billard carré muni d'une barre centrale respirante en fonction des paramètres du système:
 - ▶ Orientation du billard: vertical ou horizontal
 - ▶ Paramètres de respiration de la barre:
 $I = I_0(1 + \sin(\omega t))$
 - ▶ Conditions initiales de la balle: position et vitesse initiales

Modélisation

Modélisation du Mouvement et des Rebonds - Résolution Numérique

Projet Chaos

J. Chi, N. Dwek

- Mouvement composé d'une suite de déplacement continus:

Introduction

Modélisation

Barre Centrale au Repos

Barre Centrale Respirante

Conclusion

- Mouvement composé d'une suite de déplacement continus:

$$\begin{cases} \ddot{x} = 0 \\ \ddot{y} = -g \end{cases}$$

- Mouvement composé d'une suite de déplacement continus:

$$\begin{cases} \ddot{x} = 0 \\ \ddot{y} = -g \end{cases}$$

- Déplacement interrompu par un rebond qui définit les conditions initiales pour le déplacement suivant

- ▶ Mouvement composé d'une suite de déplacement continus:

$$\begin{cases} \ddot{x} = 0 \\ \ddot{y} = -g \end{cases}$$

- ▶ Déplacement interrompu par un rebond qui définit les conditions initiales pour le déplacement suivant
 - ▶ Rebond sur une paroi extérieure du billard:
 - ▶ $x = \pm \frac{L}{2}$ ou $y = \pm \frac{L}{2}$
 - ▶ Simple inversion de la vitesse selon une des coordonnées

- ▶ Mouvement composé d'une suite de déplacement continus:

$$\begin{cases} \ddot{x} = 0 \\ \ddot{y} = -g \end{cases}$$

- ▶ Déplacement interrompu par un rebond qui définit les conditions initiales pour le déplacement suivant

- ▶ Rebond sur une paroi extérieure du billard:

- ▶ $x = \pm \frac{L}{2}$ ou $y = \pm \frac{L}{2}$
 - ▶ Simple inversion de la vitesse selon une des coordonnées

- ▶ Rebond sur la barre centrale:

- ▶ $|x| \leq l_0(1 + \sin(\omega t))$ et $y = 0$
 - ▶ Transfert de quantité de mouvement avec $m_{\text{barre}} \gg m_{\text{balle}}$:

$$\begin{cases} \dot{x}^+ = C\dot{x}^- + (\text{sgn}(x^*))(1 + C)\cos(\omega t^*)\omega \\ \dot{y}^+ = -C\dot{y}^- \end{cases}$$

- ▶ Pas de transfert de quantité de mouvement en $x \rightleftharpoons y$ ou système $\rightleftharpoons y$
 - ▶ si $g = 0$: Conservation de $|\dot{y}|$
 - ▶ si $g \neq 0$: Conservation de $y_{max} = \frac{\dot{y}^2}{2} + gy$

Introduction

Modélisation

Barre Centrale au
Repos

Barre Centrale
Respirante

Conclusion