

Couplage vague-morphodynamique du littoral par principe de minimisation

Présentée par Ronan Dupont
le 30 septembre 2024

Sous la direction de Frédéric BOUCHETTE
et Bijan MOHAMMADI

Devant le jury composé de

M. YATES
E. I. TURKI
P. MARCHESIELLO
C. CHOQUET
M. ERSOY
F. BOUCHETTE
B. MOHAMMADI

Chargée de Recherches, HDR
Maîtresse de conférences, HDR
Directeur de recherche, HDR
Professeure
Maître de conférences, HDR
Professeur
Professeur

École des Ponts, LHSV
Univ de Normandie
IRD, LEGOS
Univ de La Rochelle
Université de Toulon
Univ de Montpellier
Univ de Montpellier

Rapporteuse
Rapporteuse
Examinateur
Examinateuse
Examinateur
Directeur de thèse
Directeur de thèse

Motivations

- Comprendre et anticiper les phénomènes du littoral comme l'érosion.
- Contribuer à l'avancée de la modélisation numérique côtière.
- Explorer une nouvelle manière de penser la dynamique du littoral avec un nombre limité d'hyperparamètres.
- Développer un outil pour l'ingénierie côtière, facilitant la conception de structures côtières.



Figure 1: Illustration à Gouville-sur-Mer en février 2020. © Radio France - Lucie Thuillet

Contexte historique (2004 - 2024 F. Bouchette, B. Mohammadi, P. Azerad)

Contexte historique (2004 - 2024 F. Bouchette, B. Mohammadi, P. Azerad)

 Damien Isèbe (2007). "Modélisation, simulation numérique et optimisation en génie côtier".

- Optimisation de formes sur des ouvrages de défenses du littoral.
- Optimisation de positionnement de géotubes.
- Étude théorique d'une modèle d'évolution de dunes en régime fluvial.

Contexte historique (2004 - 2024 F. Bouchette, B. Mohammadi, P. Azerad)

 Damien Isèbe (2007). "Modélisation, simulation numérique et optimisation en génie côtier".

- Optimisation de formes sur des ouvrages de défenses du littoral.
- Optimisation de positionnement de géotubes.
- Étude théorique d'un modèle d'évolution de dunes en régime fluvial.

 Afaf Bouharguane (2011). "Analyse, simulation numérique et optimisation de modèles non-locaux en morphodynamique littorale."

- Introduction hypothèse liant: dynamique du fond / minimisation énergie vagues,
- Études mathématiques d'un modèle utilisant cette hypothèse.

Contexte historique (2004 - 2024 F. Bouchette, B. Mohammadi, P. Azerad)

 Damien Isèbe (2007). "Modélisation, simulation numérique et optimisation en génie côtier".

- Optimisation de formes sur des ouvrages de défenses du littoral.
- Optimisation de positionnement de géotubes.
- Étude théorique d'une modèle d'évolution de dunes en régime fluvial.

 Afaf Bouharguane (2011). "Analyse, simulation numérique et optimisation de modèles non-locaux en morphodynamique littorale."

- Introduction hypothèse liant: dynamique du fond / minimisation énergie vagues,
- Études mathématiques d'un modèle utilisant cette hypothèse.

 Megan Cook (2021). "Calcul optimal pour la modélisation de la dynamique naturelle des plages sableuses et la conception d'ouvrages de défense du littoral à faible impact anthropique."

- Introduction contraintes physiques sur le modèle de minimisation (conservation, pente, etc). Développement du modèle OptiMorph.
- Application sur l'optimisation géométrique du port la Turballe.

Sommaire

- 1 Comment construire un modèle de dynamique des plages sableuses par minimisation ?
- 2 Vers un modèle morphodynamique
- 3 Extension à un modèle générique
- 4 Évolution du modèle en 2D
- 5 Conclusion et Perspectives

- 1** Comment construire un modèle de dynamique des plages sableuses par minimisation ?
- 2** Vers un modèle morphodynamique
- 3** Extension à un modèle générique
- 4** Évolution du modèle en 2D
- 5** Conclusion et Perspectives

Quelle quantité doit évoluer ?

Fond marin ψ



Figure 2: Plage de l'Espiguette

Quelle quantité minimiser ?



Figure 3: Under impact of waves - Li Yan et al. (2019)

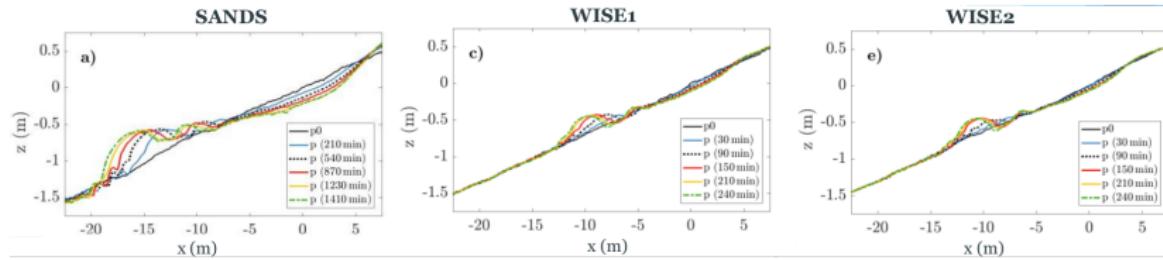


Figure 4: Evolution of beach profiles under erosive (left panels) wave conditions in SANDS, WISE 1 and WISE 2 at selected time steps. - Sonja Eichentopf et al. (2018)

Quelle quantité minimiser ?

Comparison of Wave Energy E_H between the beginning and the end of the experience

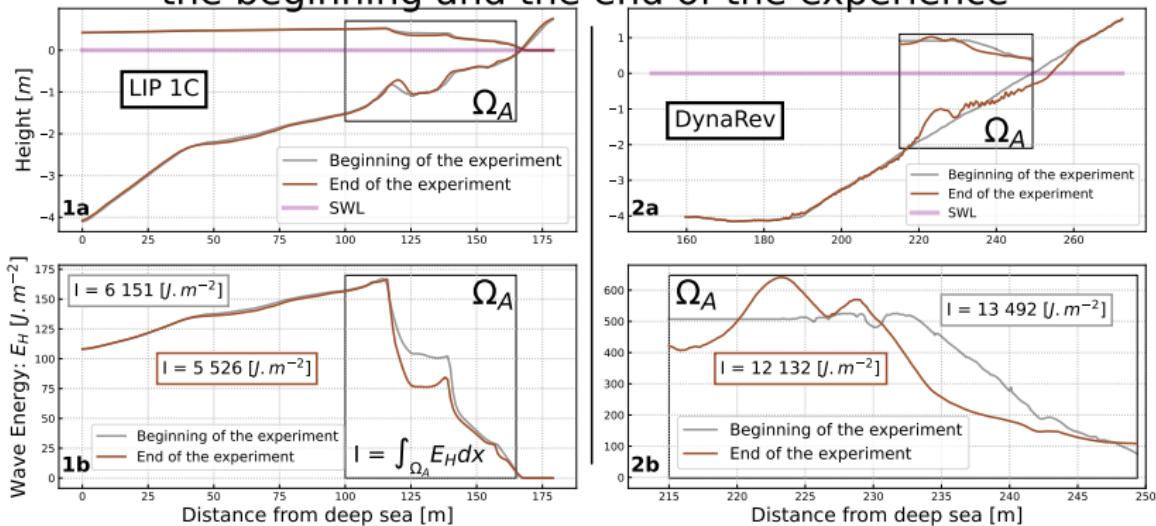


Figure 5: 1) Expérience LIP 1C avec H générée par XBeach. **2)** Expérience DynaRev avec H mesuré par LIDAR. **a)** Fond et Hauteur d'eau moyennée au début de l'expérience (gris), Fond et Hauteur d'eau moyennée à la fin de l'expérience (marron). **b)** Énergies des vagues associées aux hauteurs d'eaux. L'énergie est calculée sur Ω_A .

Quelle quantité minimiser ?

$$I_i \approx 0.9 I_f$$

Comparison of Wave Energy E_H between the beginning and the end of the experience

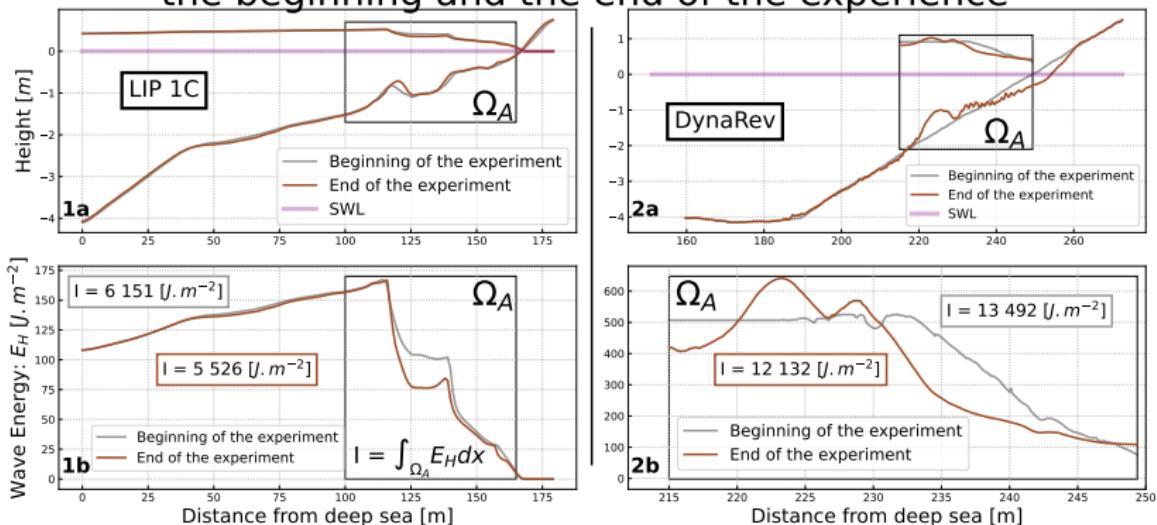


Figure 5: 1) Expérience LIP 1C avec H générée par XBeach. 2) Expérience DynaRev avec H mesuré par LIDAR. a) Fond et Hauteur d'eau moyennée au début de l'expérience (gris), Fond et Hauteur d'eau moyennée à la fin de l'expérience (marron). b) Énergies des vagues associées aux hauteurs d'eaux. L'énergie est calculée sur Ω_A .

Quel fond minimise l'énergie des vagues ?



Quel est le fond ψ minimisant l'énergie des vagues ? $\min_{\psi} \mathcal{J} ?$

Un "fond possible"...



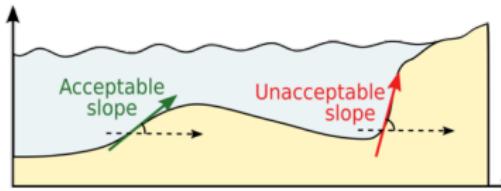
Image provenant d'un photomontage.

Cette solution satisfait $\min_{\psi} \mathcal{J}$.

Ajout de contraintes

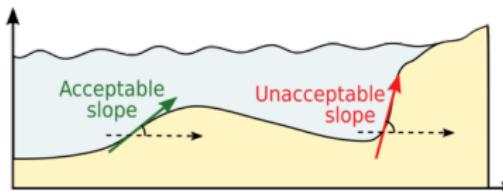
Ajout de contraintes

- Pente maximale:

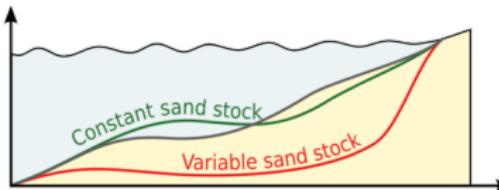


Ajout de contraintes

- Pente maximale:

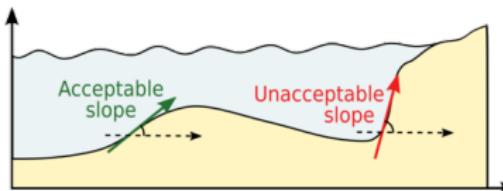


- Conservation sableuse:

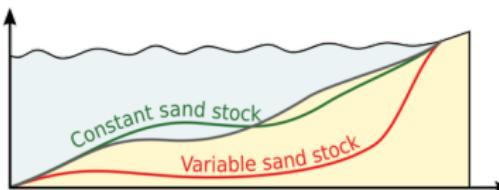


Ajout de contraintes

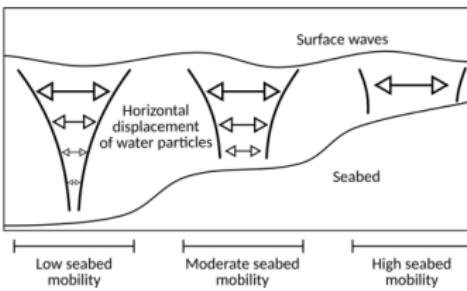
- Pente maximale:



- Conservation sableuse:



- Excitation sableuse:



1 Comment construire un modèle de dynamique des plages sableuses par minimisation ?

2 Vers un modèle morphodynamique

Présentation du modèle

Validité du modèle

Résultats 1D du modèle

Extension du modèle en multi-1D

3 Extension à un modèle générique

4 Évolution du modèle en 2D

5 Conclusion et Perspectives

1 Comment construire un modèle de dynamique des plages sableuses par minimisation ?

2 Vers un modèle morphodynamique

Présentation du modèle

Validité du modèle

Résultats 1D du modèle

Extension du modèle en multi-1D

3 Extension à un modèle générique

4 Évolution du modèle en 2D

5 Conclusion et Perspectives

Workflow et quelques notations

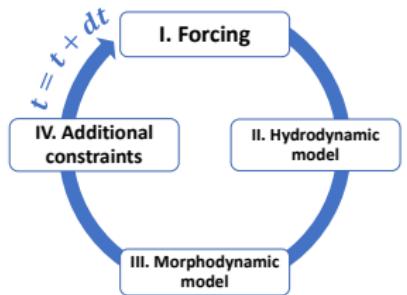


Figure 6: Premier workflow.

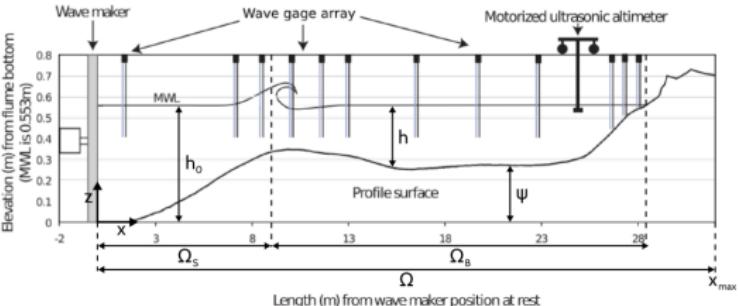


Figure 7: Notations usuelles sur l'expérience Copter.

Workflow et quelques notations

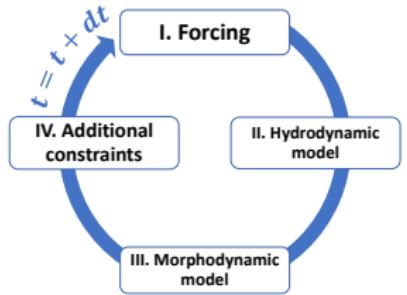


Figure 6: Premier workflow.

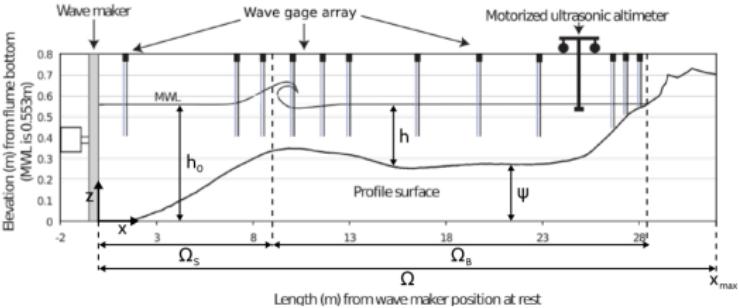


Figure 7: Notations usuelles sur l'expérience Copter.

- Paramètres numériques: Δx , Δt , T_f .

Workflow et quelques notations

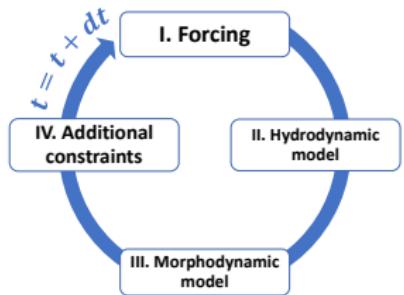


Figure 6: Premier workflow.

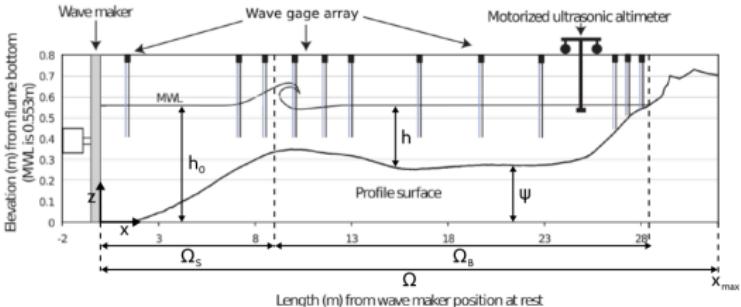


Figure 7: Notations usuelles sur l'expérience Copter.

- Paramètres numériques: Δx , Δt , T_f .
- Paramètres géométriques: ψ_0 , Ω , h_0 , β .

Workflow et quelques notations

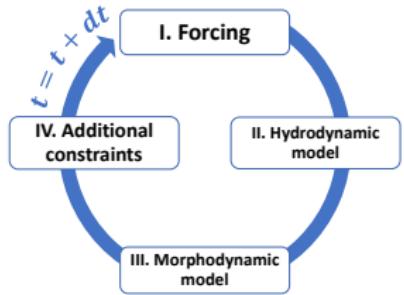


Figure 6: Premier workflow.

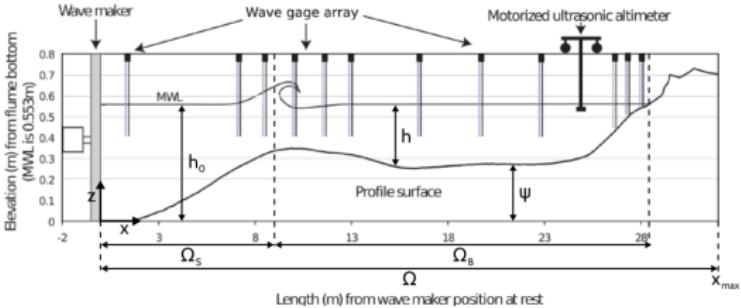


Figure 7: Notations usuelles sur l'expérience Copter.

- Paramètres numériques: Δx , Δt , T_f .
- Paramètres géométriques: ψ_0 , Ω , h_0 , β .
- Modèle hydrodynamique: $H_0(t)$, $T_0(t)$, γ .

Workflow et quelques notations

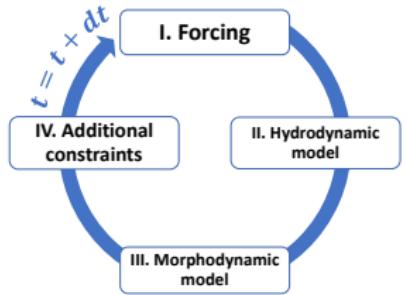


Figure 6: Premier workflow.

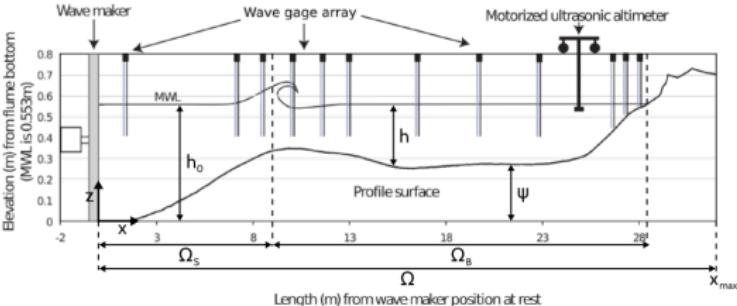


Figure 7: Notations usuelles sur l'expérience Copter.

- Paramètres numériques: Δx , Δt , T_f .
- Paramètres géométriques: ψ_0 , Ω , h_0 , β .
- Modèle hydrodynamique: $H_0(t)$, $T_0(t)$, γ .
- Modèle morphodynamique: Υ .

Modèle de vagues

 Cook (2021)

Complexified Shoaling model:

$$H(x, t) = \begin{cases} [(1 - \alpha(x))H_0(t) + \alpha(x)H_0^w(x, t)] K_S(x, t) & \text{if } x \in \Omega_S \text{ and } x < d_w \\ H_0^w(x, t)K_S(x, t) & \text{if } x \in \Omega_S \text{ and } x \geq d_w \\ \gamma h(x, t) & \text{if } x \in \Omega_B \end{cases}$$

Modèle de vagues



Complexified Shoaling model:

Cook (2021)

$$H(x, t) = \begin{cases} [(1 - \alpha(x))H_0(t) + \alpha(x)H_0^w(x, t)] K_S(x, t) & \text{if } x \in \Omega_S \text{ and } x < d_w \\ H_0^w(x, t)K_S(x, t) & \text{if } x \in \Omega_S \text{ and } x \geq d_w \\ \gamma h(x, t) & \text{if } x \in \Omega_B \end{cases}$$

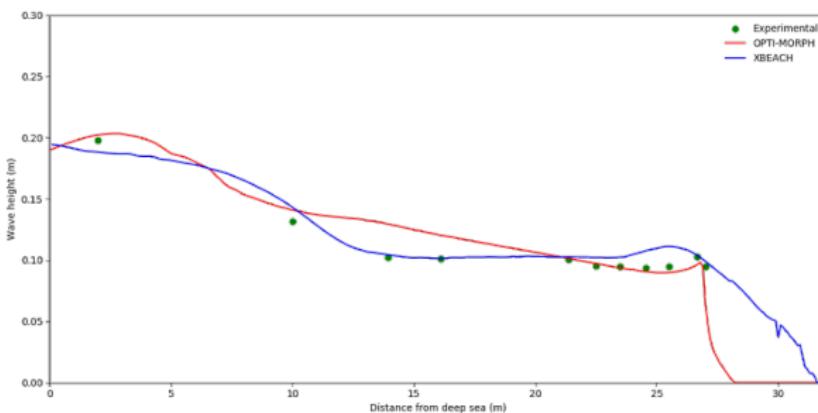


Figure 8: Comparaison de la hauteur moyenne des vagues lors d'une simulation de tempête sur l'expérience Copter. Cook (2021).

Modèle morphodynamique

Équation gouvernante:

$$\begin{cases} \psi_t = \Upsilon \wedge d \\ \psi(t=0) = \psi_0 \end{cases}$$

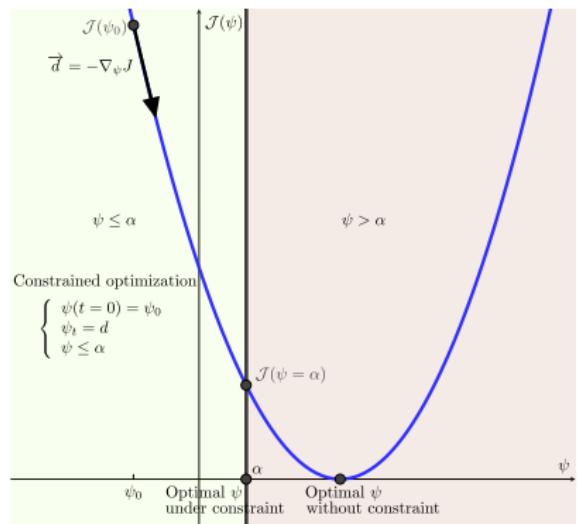


Figure 9: Descente du gradient sous contrainte α .

Modèle morphodynamique

Équation gouvernante:

$$\begin{cases} \psi_t = \Upsilon \wedge d \\ \psi(t=0) = \psi_0 \end{cases}$$

- $\mathcal{J}(\psi, t) = \int_{t-T_{coup}}^t \int_{\Omega} E_H(x, \tau) dx d\tau,$

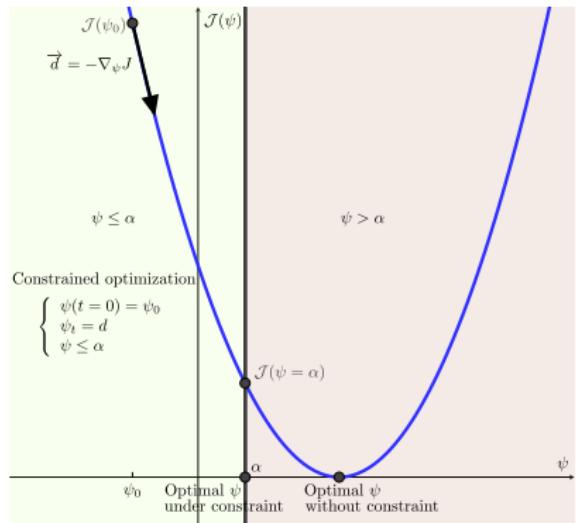


Figure 9: Descente du gradient sous contrainte α .

Modèle morphodynamique

Équation gouvernante:

$$\begin{cases} \psi_t = \Upsilon \wedge d \\ \psi(t=0) = \psi_0 \end{cases}$$

- $\mathcal{J}(\psi, t) = \int_{t-T_{coup}}^t \int_{\Omega} E_H(x, \tau) dx d\tau,$

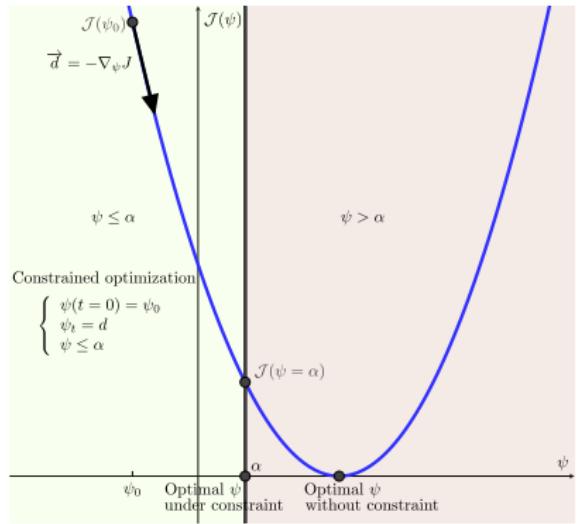
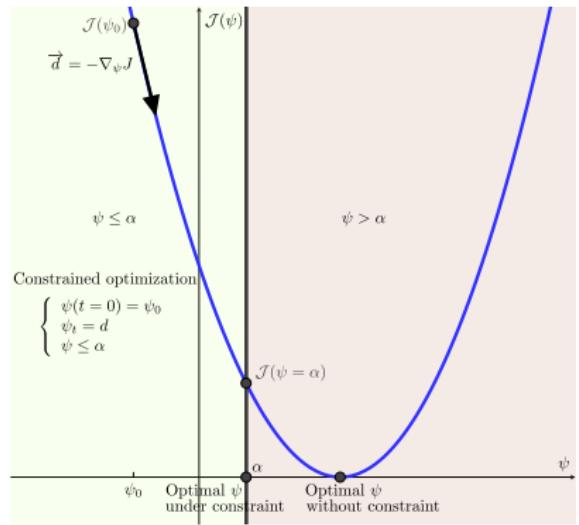


Figure 9: Descente du gradient sous contrainte α .

Modèle morphodynamique

Équation gouvernante:

$$\begin{cases} \psi_t = \Upsilon \wedge d \\ \psi(t=0) = \psi_0 \end{cases}$$



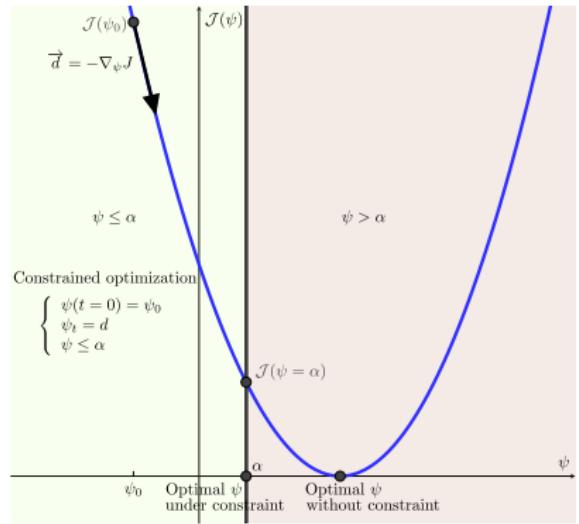
- $\mathcal{J}(\psi, t) = \int_{t-T_{coup}}^t \int_{\Omega} E_H(x, \tau) dx d\tau$,
- ψ_t : l'évolution en temps du fond sableux ($m.s^{-1}$),
- d : la direction de descente indiquant la manière dont le fond sableux varie. Sans contrainte, $d = -\nabla_{\psi} \mathcal{J}$,

Figure 9: Descente du gradient sous contrainte α .

Modèle morphodynamique

Équation gouvernante:

$$\begin{cases} \psi_t = \Upsilon \wedge d \\ \psi(t=0) = \psi_0 \end{cases}$$



- $\mathcal{J}(\psi, t) = \int_{t-T_{coup}}^t \int_{\Omega} E_H(x, \tau) dx d\tau$,
- ψ_t : l'évolution en temps du fond sableux ($m.s^{-1}$),
- d : la direction de descente indiquant la manière dont le fond sableux varie. Sans contrainte, $d = -\nabla_{\psi} \mathcal{J}$,
- Υ : la mobilité sédimentaire ($m.s.kg^{-1}$),

Figure 9: Descente du gradient sous contrainte α .

Modèle morphodynamique

Équation gouvernante:

$$\begin{cases} \psi_t = \Upsilon \Lambda d \\ \psi(t=0) = \psi_0 \end{cases}$$

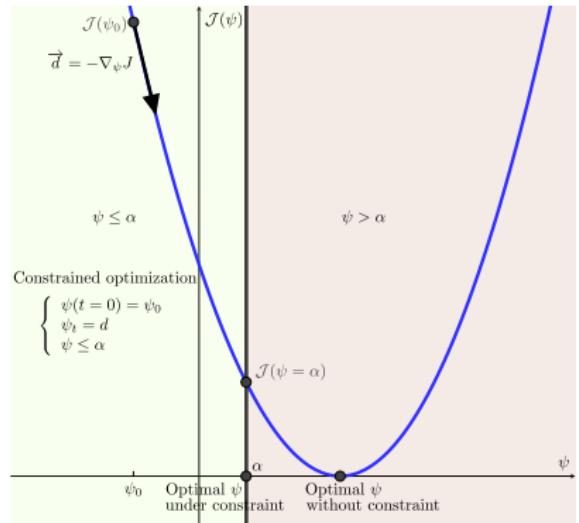


Figure 9: Descente du gradient sous contrainte α .

- $\mathcal{J}(\psi, t) = \int_{t-T_{coup}}^t \int_{\Omega} E_H(x, \tau) dx d\tau$,
- ψ_t : l'évolution en temps du fond sableux ($m.s^{-1}$),
- d : la direction de descente indiquant la manière dont le fond sableux varie. Sans contrainte, $d = -\nabla_{\psi} \mathcal{J}$,
- Υ : la mobilité sédimentaire ($m.s.kg^{-1}$),
- Λ : l'excitation du fond sableux par les vagues.

Ajout de contraintes

Ajout de contraintes

- Excitation sableuse. D'après (Soulsby, 1987):

$$\begin{aligned}\varphi : \quad \Omega \times [0, h_0] &\longrightarrow \mathbb{R}^+ \\ (x, z) &\longmapsto \frac{\cosh(k(x)(h(x) - (h_0 - z)))}{\cosh(k(x)h(x))},\end{aligned}$$

et en $z = \psi$:

$$\Lambda(x) = \varphi(x, \psi(x)) = \frac{1}{\cosh(k(x)h(x))}.$$

Ajout de contraintes

- Excitation sableuse. D'après (Soulsby, 1987):

$$\begin{aligned}\varphi : \quad \Omega \times [0, h_0] &\longrightarrow \mathbb{R}^+ \\ (x, z) &\longmapsto \frac{\cosh(k(x)(h(x) - (h_0 - z)))}{\cosh(k(x)h(x))},\end{aligned}$$

et en $z = \psi$:

$$\Lambda(x) = \varphi(x, \psi(x)) = \frac{1}{\cosh(k(x)h(x))}.$$

- Pente maximale:

$$\left| \frac{\partial \psi}{\partial x} \right| \leq M_{slope}.$$

Ajout de contraintes

- Excitation sableuse. D'après (Soulsby, 1987):

$$\begin{aligned}\varphi : \quad \Omega \times [0, h_0] &\longrightarrow \mathbb{R}^+ \\ (x, z) &\longmapsto \frac{\cosh(k(x)(h(x) - (h_0 - z)))}{\cosh(k(x)h(x))},\end{aligned}$$

et en $z = \psi$:

$$\Lambda(x) = \varphi(x, \psi(x)) = \frac{1}{\cosh(k(x)h(x))}.$$

- Pente maximale:

$$\left| \frac{\partial \psi}{\partial x} \right| \leq M_{\text{slope}}.$$

- Conservation sableuse:

$$\int_{\Omega} \psi(t, x) dx = \int_{\Omega} \psi_0(x) dx \quad \forall t \in [0, T_f].$$

Projection de la contrainte de conservation sableuse

On définit:

$$C_{\text{sand}}(t) = \int_{\Omega} (\psi(t) - \psi_0)^2 d\Omega$$

et on veut $\forall t \in [0, T_f]$, $C_{\text{sand}}(t) = 0$.

Projection de la contrainte de conservation sableuse

On définit:

$$C_{\text{sand}}(t) = \int_{\Omega} (\psi(t) - \psi_0)^2 d\Omega$$

et on veut $\forall t \in [0, T_f]$, $C_{\text{sand}}(t) = 0$.

Projection de la contrainte de conservation sableuse

On définit:

$$C_{\text{sand}}(t) = \int_{\Omega} (\psi(t) - \psi_0)^2 d\Omega$$

et on veut $\forall t \in [0, T_f]$, $C_{\text{sand}}(t) = 0$.

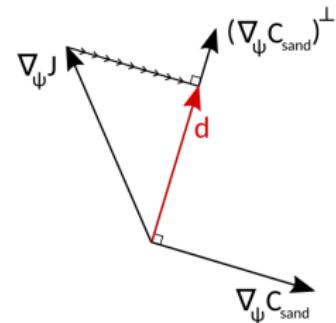


Figure 10: Projection 1D de Gram-Schmidt. Cook 2021.

Projection de la contrainte de conservation sableuse

On définit:

$$C_{\text{sand}}(t) = \int_{\Omega} (\psi(t) - \psi_0)^2 d\Omega$$

et on veut $\forall t \in [0, T_f]$, $C_{\text{sand}}(t) = 0$.

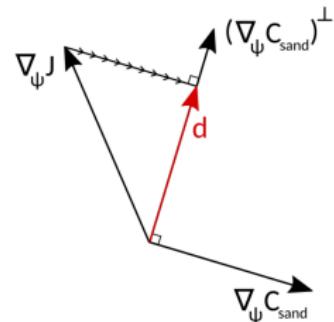


Figure 10: Projection 1D de Gram-Schmidt. Cook 2021.

avec donc:

$$d = \nabla_{\psi} \mathcal{J} - \left\langle \nabla_{\psi} \mathcal{J}, \frac{\nabla_{\psi} C_{\text{sand}}}{\| \nabla_{\psi} C_{\text{sand}} \|} \right\rangle \frac{\nabla_{\psi} C_{\text{sand}}}{\| \nabla_{\psi} C_{\text{sand}} \|},$$

Projection de la contrainte de conservation sableuse

On définit:

$$C_{\text{sand}}(t) = \int_{\Omega} (\psi(t) - \psi_0)^2 d\Omega$$

et on veut $\forall t \in [0, T_f]$, $C_{\text{sand}}(t) = 0$.

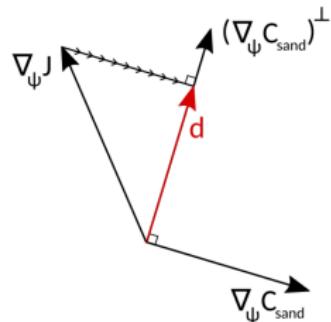


Figure 10: Projection 1D de Gram-Schmidt. Cook 2021.

avec donc:

$$d = \nabla_{\psi} \mathcal{J} - \left\langle \nabla_{\psi} \mathcal{J}, \frac{\nabla_{\psi} C_{\text{sand}}}{\| \nabla_{\psi} C_{\text{sand}} \|} \right\rangle \frac{\nabla_{\psi} C_{\text{sand}}}{\| \nabla_{\psi} C_{\text{sand}} \|},$$

et

$$\nabla_{\psi} C_{\text{sand}}(t) = 2\psi \int_{\Omega} (\psi - \psi_0) dx.$$

1 Comment construire un modèle de dynamique des plages sableuses par minimisation ?

2 Vers un modèle morphodynamique

Présentation du modèle

Validité du modèle

Résultats 1D du modèle

Extension du modèle en multi-1D

3 Extension à un modèle générique

4 Évolution du modèle en 2D

5 Conclusion et Perspectives

Sensibilité sur le pas de temps, pas spatial et la longueur du domaine

On définit l'erreur:

$$\varepsilon_{L^2} = \|\psi_{\text{ref}} - \psi\|_{L^2}.$$

Sensibilité sur le pas de temps, pas spatial et la longueur du domaine

On définit l'erreur:

$$\varepsilon_{L^2} = \|\psi_{\text{ref}} - \psi\|_{L^2}.$$

ψ_{ref} à $\Delta t = 0.18$ s

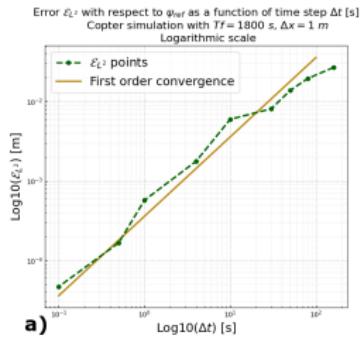


Figure 11: Convergence temporelle avec Δt dans $[0.18, 90]$ s.

Sensibilité sur le pas de temps, pas spatial et la longueur du domaine

On définit l'erreur:

$$\varepsilon_{L^2} = \|\psi_{\text{ref}} - \psi\|_{L^2}.$$

ψ_{ref} à $\Delta t = 0.18$ s

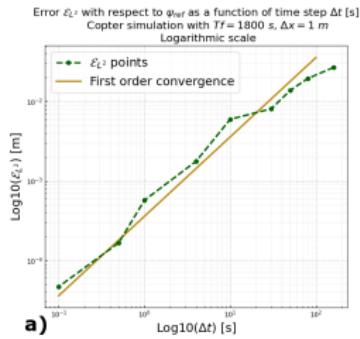


Figure 11: Convergence temporelle avec Δt dans $[0.18, 90]$ s.

ψ_{ref} à $\Delta x = 0.5$ mm

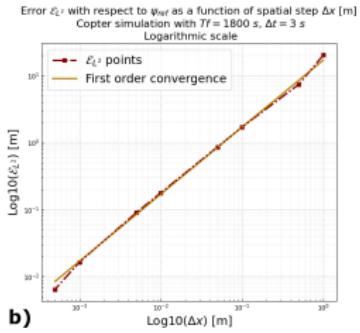
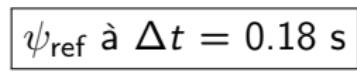


Figure 12: Convergence spatiale avec Δx dans $[0.001, 2]$ m.

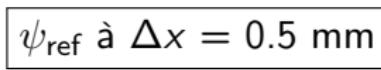
Sensibilité sur le pas de temps, pas spatial et la longueur du domaine

On définit l'erreur:

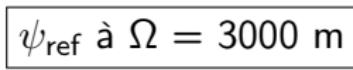
$$\varepsilon_{L^2} = \|\psi_{\text{ref}} - \psi\|_{L^2}.$$



Error ε_{L^2} with respect to ψ_{ref} as a function of time step Δt [s]
Copter simulation with $Tf = 1800$ s, $\Delta x = 1$ m
Logarithmic scale



Error ε_{L^2} with respect to ψ_{ref} as a function of spatial step Δx [m]
Copter simulation with $Tf = 1800$ s, $\Delta t = 3$ s
Logarithmic scale



Error L^2 as a function of different h_0 with same slope
 $Tf = 7$ day storm, $\Delta s = 400$ s, $\Delta x = 1$ m, $H_{\text{max}} = 2$ m

a)

b)

c)

Figure 11: Convergence temporelle avec Δt dans $[0.18, 90]$ s.

Figure 12: Convergence spatiale avec Δx dans $[0.001, 2]$ m.

Figure 13: Convergence sur la taille de domaine avec Ω dans $[600, 3000]$ m avec un fond linéaire et une pente de $1/100$.

1 Comment construire un modèle de dynamique des plages sableuses par minimisation ?

2 Vers un modèle morphodynamique

Présentation du modèle

Validité du modèle

Résultats 1D du modèle

Extension du modèle en multi-1D

3 Extension à un modèle générique

4 Évolution du modèle en 2D

5 Conclusion et Perspectives

Résultats morphodynamiques sur l'expérience Copter

Cook (2021)

Paramètres:

- $H_s = 135 \text{ mm}$
- $T_0 = 2.5 \text{ s}$
- $T_f = 30 \text{ mins}$

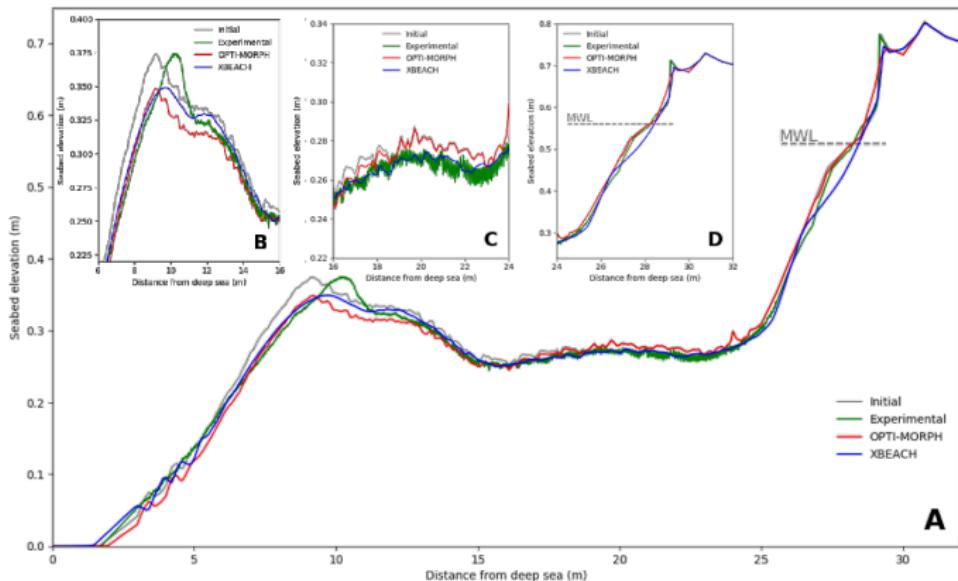


Figure 14: Résultats de la simulation numérique calculée sur le fond initial (gris) à l'aide du module morphodynamique XBeach (bleu) et du modèle OptiMorph (rouge). Comparaison avec les résultats expérimentaux COPTER (vert).

Résultats morphodynamiques sur l'expérience Copter



Cook (2021)

Paramètres:

- $H_s = 135 \text{ mm}$
- $T_0 = 2.5 \text{ s}$
- $T_f = 30 \text{ mins}$
- Pas de déplacement latéral de la barre sédimentaire

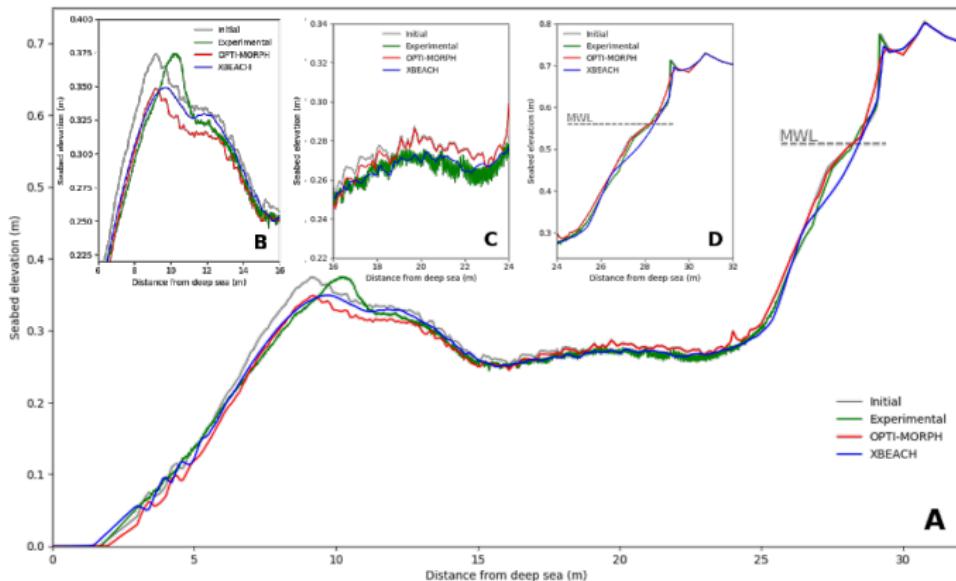


Figure 14: Résultats de la simulation numérique calculée sur le fond initial (gris) à l'aide du module morphodynamique XBeach (bleu) et du modèle OptiMorph (rouge). Comparaison avec les résultats expérimentaux COPTER (vert).

1 Comment construire un modèle de dynamique des plages sableuses par minimisation ?

2 Vers un modèle morphodynamique

Présentation du modèle

Validité du modèle

Résultats 1D du modèle

Extension du modèle en multi-1D

3 Extension à un modèle générique

4 Évolution du modèle en 2D

5 Conclusion et Perspectives

Workflow et cas applicatif

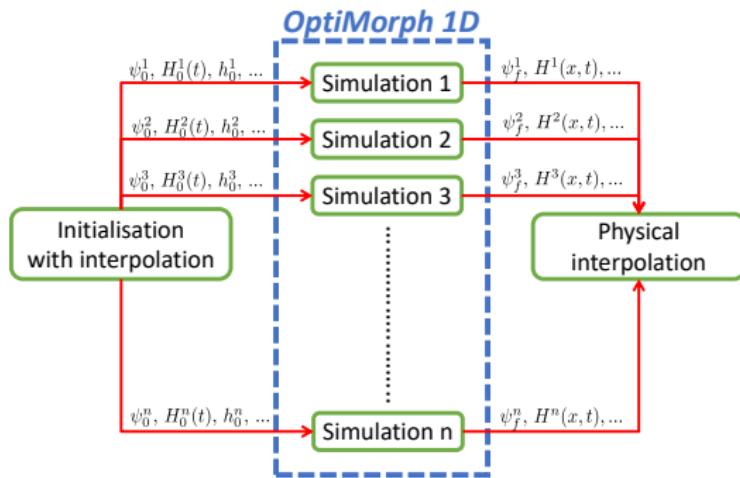


Figure 15: Workflow d'OptiMorph en Multi-1D.

Workflow et cas applicatif

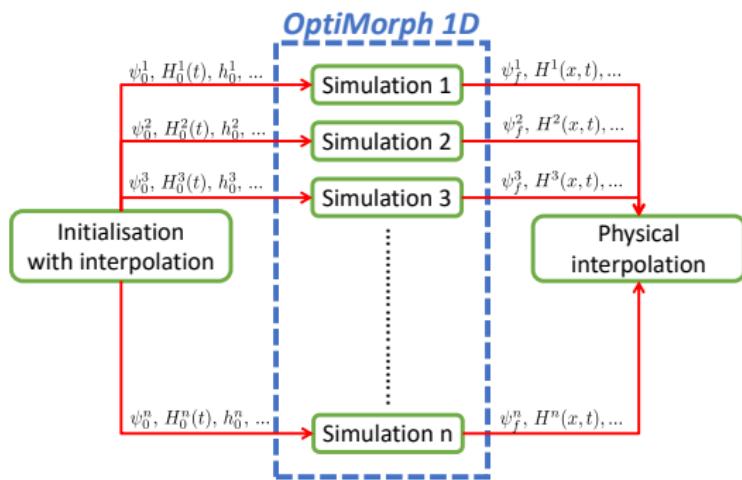


Figure 15: Workflow d'OptiMorph en Multi-1D.



Figure 16: Géographie de la simulation au sud de Montpellier.

Résultats en multi-1D sur un cas réel

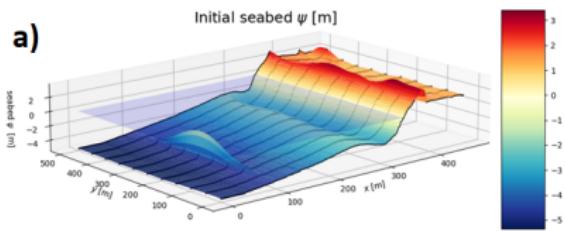


Figure 17: Fond initial.

Résultats en multi-1D sur un cas réel

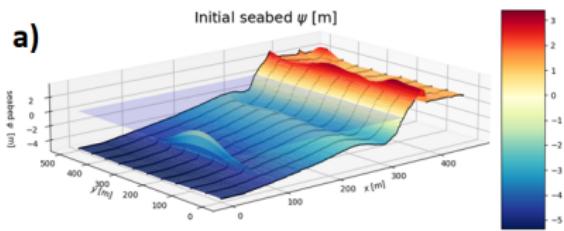


Figure 17: Fond initial.

Paramètres:

- $H_0 = 2$ m ,
- $T_0 = 2$ s,
- $T_f = 3$ jours,
- $\Omega = [0, 450] \times [0, 500]$ m,
- "Géotube": 3 m de haut.

Résultats en multi-1D sur un cas réel

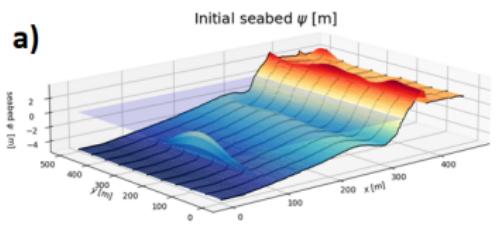


Figure 17: Fond initial.

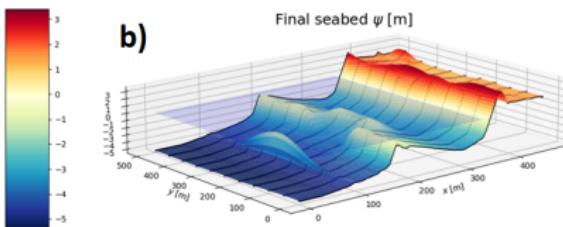


Figure 18: Fond final.

Paramètres:

- $H_0 = 2 \text{ m}$,
- $T_0 = 2 \text{ s}$,
- $T_f = 3 \text{ jours}$,
- $\Omega = [0, 450] \times [0, 500] \text{ m}$,
- "Géotube": 3 m de haut.

Résultats en multi-1D sur un cas réel

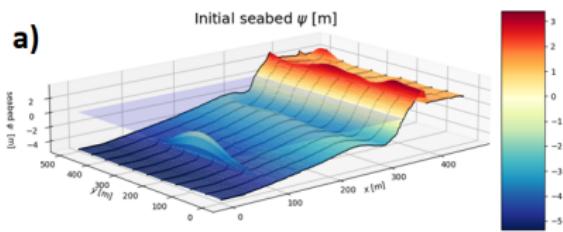


Figure 17: Fond initial.

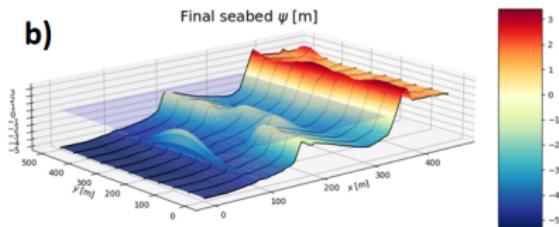


Figure 18: Fond final.

Paramètres:

- $H_0 = 2 \text{ m}$,
- $T_0 = 2 \text{ s}$,
- $T_f = 3 \text{ jours}$,
- $\Omega = [0, 450] \times [0, 500] \text{ m}$,
- "Géotube": 3 m de haut.

- Calculs parallélisés sur 10 transects (noirs).

Résultats en multi-1D sur un cas réel

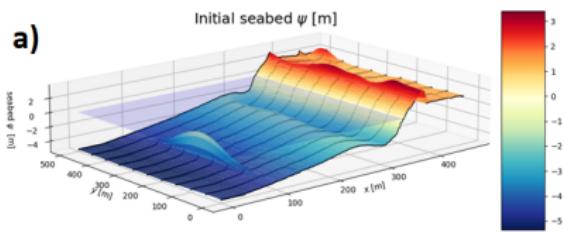


Figure 17: Fond initial.

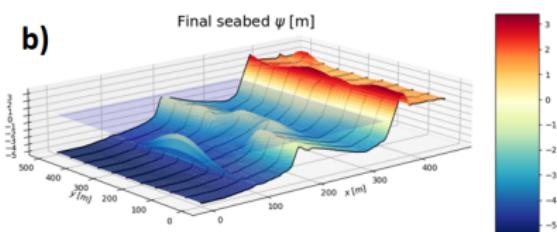


Figure 18: Fond final.

Paramètres:

- $H_0 = 2 \text{ m}$,
- $T_0 = 2 \text{ s}$,
- $T_f = 3 \text{ jours}$,
- $\Omega = [0, 450] \times [0, 500] \text{ m}$,
- "Géotube": 3 m de haut.

- Calculs parallélisés sur 10 transects (noirs).
- Déplacement de la barre sédimentaire.

Résultats en multi-1D sur un cas réel

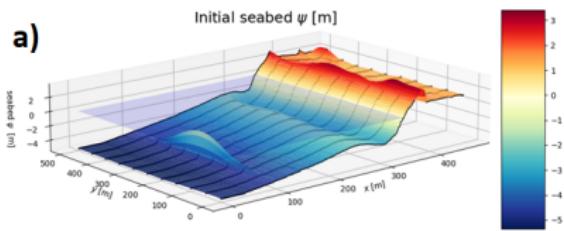


Figure 17: Fond initial.

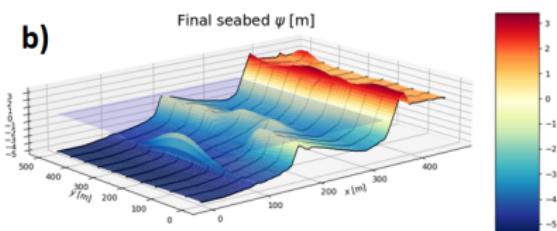


Figure 18: Fond final.

Paramètres:

- $H_0 = 2 \text{ m}$,
- $T_0 = 2 \text{ s}$,
- $T_f = 3 \text{ jours}$,
- $\Omega = [0, 450] \times [0, 500] \text{ m}$,
- "Géotube": 3 m de haut.

- Calculs parallélisés sur 10 transects (noirs).
- Déplacement de la barre sédimentaire.
- Mais aucun mécanisme de transport longshore.

- ① Comment construire un modèle de dynamique des plages sableuses par minimisation ?
- ② Vers un modèle morphodynamique
- ③ Extension à un modèle générique
 - Comment calculer $\nabla_{\psi} J$?
 - Validation numérique de l'approche Hadamard
 - Présentation du nouveau modèle basé sur l'approche Hadamard
 - Résultats morphodynamiques
- ④ Évolution du modèle en 2D
- ⑤ Conclusion et Perspectives

- ① Comment construire un modèle de dynamique des plages sableuses par minimisation ?
- ② Vers un modèle morphodynamique
- ③ Extension à un modèle générique
Comment calculer $\nabla_{\psi} J$?
Validation numérique de l'approche Hadamard
Présentation du nouveau modèle basé sur l'approche Hadamard
Résultats morphodynamiques
- ④ Évolution du modèle en 2D
- ⑤ Conclusion et Perspectives

Comment calculer $\nabla_\psi J$? Les différentes stratégies.

Rappel de l'équation gouvernante:

$$\begin{cases} \psi_t = \Upsilon \wedge d \\ \psi(t=0) = \psi_0 \end{cases} \quad \text{avec} \quad \begin{cases} d = -\nabla_\psi \mathcal{J} + \text{contraintes}, \\ \mathcal{J}(\psi, t) = \int_{t-T_{coup}}^t \int_{\Omega} E_H(x, \tau) dx d\tau. \end{cases}$$

Comment calculer $\nabla_\psi J$? Les différentes stratégies.

Rappel de l'équation gouvernante:

$$\begin{cases} \psi_t = \gamma \wedge d \\ \psi(t=0) = \psi_0 \end{cases} \quad \text{avec} \quad \begin{cases} d = -\nabla_\psi \mathcal{J} + \text{contraintes}, \\ \mathcal{J}(\psi, t) = \int_{t-T_{coup}}^t \int_{\Omega} E_H(x, \tau) dx d\tau. \end{cases}$$

Calcul Analytique

- ✓ Solution exacte.
- ✓ Rapide.
- ✗ Faisable seulement sur un modèle simple.

Comment calculer $\nabla_\psi J$? Les différentes stratégies.

Rappel de l'équation gouvernante:

$$\begin{cases} \psi_t = \Upsilon \wedge d \\ \psi(t=0) = \psi_0 \end{cases} \quad \text{avec} \quad \begin{cases} d = -\nabla_\psi \mathcal{J} + \text{contraintes}, \\ \mathcal{J}(\psi, t) = \int_{t-T_{coup}}^t \int_{\Omega} E_H(x, \tau) dx d\tau. \end{cases}$$

Calcul Analytique

- ✓ Solution exacte.
- ✓ Rapide.
- ✗ Faisable seulement sur un modèle simple.

Différences Finies

- ✓ Facile à mettre en place.
- ✗ $N + 1$ évaluations nécessaires.
- ✗ Temps de calculs très longs.

Comment calculer $\nabla_\psi J$? Les différentes stratégies.

Rappel de l'équation gouvernante:

$$\begin{cases} \psi_t = \nabla \wedge d \\ \psi(t=0) = \psi_0 \end{cases} \quad \text{avec} \quad \begin{cases} d = -\nabla_\psi \mathcal{J} + \text{contraintes}, \\ \mathcal{J}(\psi, t) = \int_{t-T_{coup}}^t \int_{\Omega} E_H(x, \tau) dx d\tau. \end{cases}$$

Calcul Analytique

- ✓ Solution exacte.
- ✓ Rapide.
- ✗ Faisable seulement sur un modèle simple.

Différences Finies

- ✓ Facile à mettre en place.
- ✗ $N + 1$ évaluations nécessaires.
- ✗ Temps de calculs très longs.

Définition Automatique



- ✓ Robuste.
- ✗ Pré-traitement lourd.
- ✗ Dépendance à C / Fortran 90.

Le calcul de $\nabla_\psi \mathcal{J}$ par l'approche Hadamard

On considère:

$$\nabla_\psi \mathcal{J} = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{\mathcal{J}(\psi + \varepsilon n) - \mathcal{J}(\psi)}{\varepsilon},$$

avec n : vecteur normal à la forme.

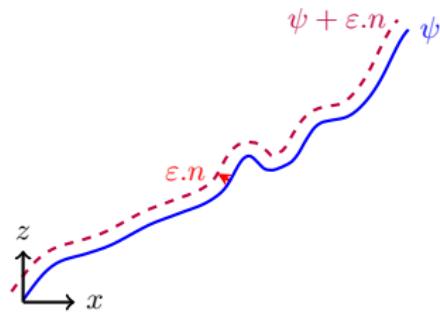


Figure 19: Schéma illustrant l'approche Hadamard.

Le calcul de $\nabla_\psi \mathcal{J}$ par l'approche Hadamard

On considère:

$$\nabla_\psi \mathcal{J} = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{\mathcal{J}(\psi + \varepsilon n) - \mathcal{J}(\psi)}{\varepsilon},$$

avec n : vecteur normal à la forme.

À l'ordre 1:

$$\begin{aligned} \nabla_\psi \mathcal{J} &= \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{\mathcal{J}(\psi) + \varepsilon \nabla_X \mathcal{J} \cdot n - \mathcal{J}(\psi)}{\varepsilon}, \\ &\approx (\nabla_X \mathcal{J}) \cdot n, \end{aligned}$$

avec $X = (x, z)^\top$.

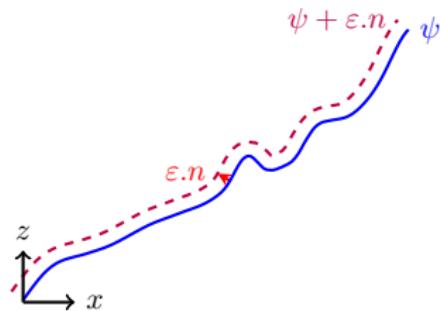


Figure 19: Schéma illustrant l'approche Hadamard.

- ① Comment construire un modèle de dynamique des plages sableuses par minimisation ?
- ② Vers un modèle morphodynamique
- ③ Extension à un modèle générique
 - Comment calculer $\nabla_{\psi} J$?
 - Validation numérique de l'approche Hadamard
 - Présentation du nouveau modèle basé sur l'approche Hadamard
 - Résultats morphodynamiques
- ④ Évolution du modèle en 2D
- ⑤ Conclusion et Perspectives

Vérification numérique sur un cas analytique

On considère:

$$\psi = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid y - f_\psi(x) = 0\} \quad \text{avec} \quad f_\psi(x, y) = ax + b$$

et $\mathcal{J} = \cos(\psi)$. Après des calculs...

$$\boxed{\nabla_\psi \mathcal{J} = -\sin(\psi) \sqrt{a^2 + 1}}.$$

Vérification numérique sur un cas analytique

On considère:

$$\psi = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid y - f_\psi(x) = 0\} \quad \text{avec} \quad f_\psi(x, y) = ax + b$$

et $\mathcal{J} = \cos(\psi)$. Après des calculs...

$$\nabla_\psi \mathcal{J} = -\sin(\psi) \sqrt{a^2 + 1}.$$

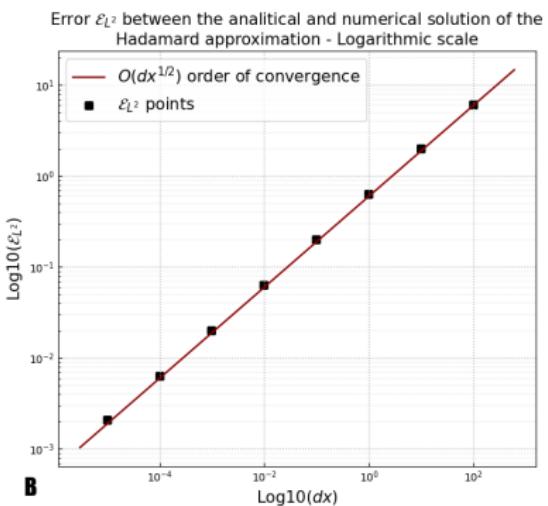
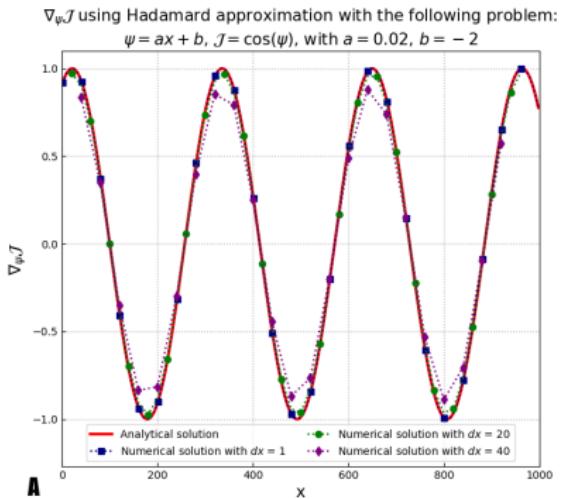


Figure 20: A) Solution analytique et approximative avec l'approche Hadamard, B) Erreur numérique calculée par rapport à la solution analytique.

Vérification numérique sur un cas applicatif avec perturbations

En posant: $\nabla_X \mathcal{J} = \left(\frac{\partial \mathcal{J}}{\partial x}, \frac{\partial \mathcal{J}}{\partial \psi} \right)^T$ et $n = \frac{1}{\sqrt{d\psi^2+dx^2}} \begin{pmatrix} -d\psi \\ dx \end{pmatrix}$, on calcul $\boxed{\nabla_\psi \mathcal{J} = \nabla_X \mathcal{J} \cdot n}$.

Vérification numérique sur un cas applicatif avec perturbations

En posant: $\nabla_x \mathcal{J} = \left(\frac{\partial \mathcal{J}}{\partial x}, \frac{\partial \mathcal{J}}{\partial \psi} \right)^T$ et $n = \frac{1}{\sqrt{d\psi^2+dx^2}} \begin{pmatrix} -d\psi \\ dx \end{pmatrix}$, on calcul $\boxed{\nabla_\psi \mathcal{J} = \nabla_x \mathcal{J} \cdot n}$.

Comparison of numerical and analytical $\nabla_\psi \mathcal{J}$ on the following problem:
 ψ linear without / with perturbations - $H_0 = 2$ m - $h_0 = 10$ m - $T_0 = 10$ s

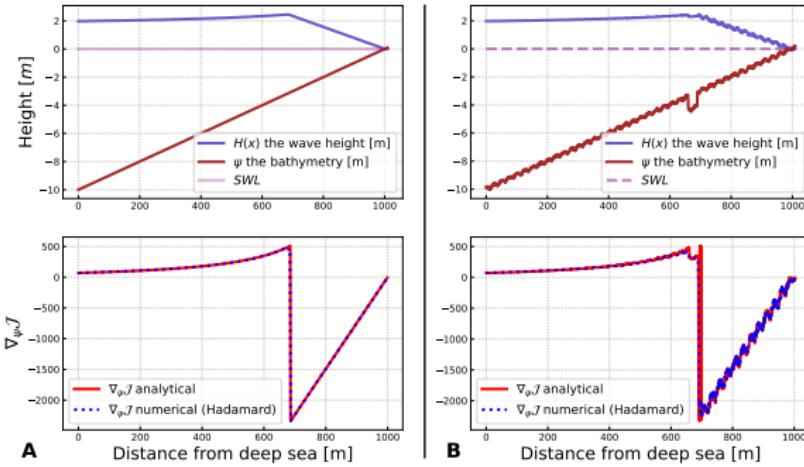


Figure 21: A) Solution analytique et approximative avec l'approche Hadamard sur un cas simple, B) Solution analytique et approximative sur un cas perturbé.

- ① Comment construire un modèle de dynamique des plages sableuses par minimisation ?
- ② Vers un modèle morphodynamique
- ③ Extension à un modèle générique
 - Comment calculer $\nabla_{\psi} J$?
 - Validation numérique de l'approche Hadamard
 - Présentation du nouveau modèle basé sur l'approche Hadamard
 - Résultats morphodynamiques
- ④ Évolution du modèle en 2D
- ⑤ Conclusion et Perspectives

Nouveau Workflow basé du l'approche Hadamard

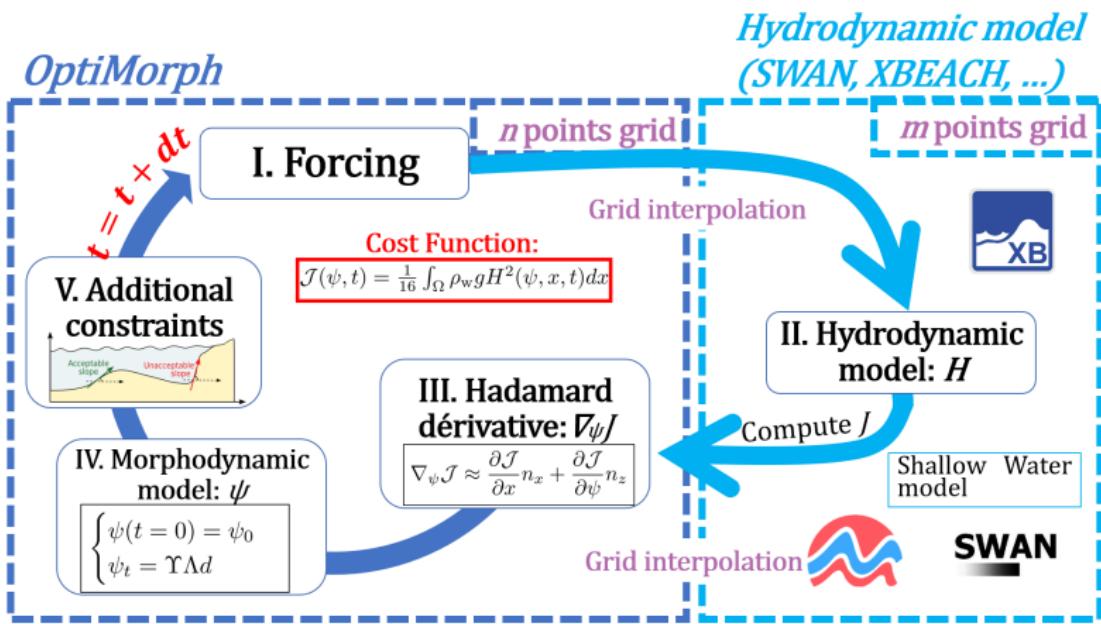


Figure 22: Nouveau workflow d'OptiMorph basé du l'approche Hadamard.

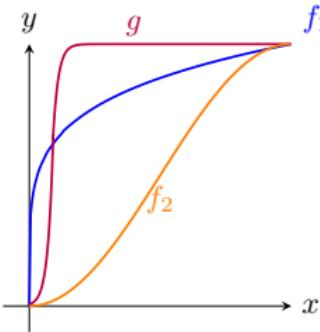
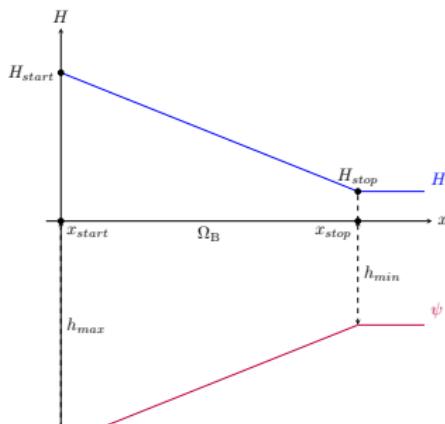
Nouveau modèle de vagues

Nouveau Modèle Shoaling

$$H(x, t) = \begin{cases} H_0(x, t)K_S(x, t) & \text{for } x \in \Omega_S \\ \mathcal{F}(\gamma h(x, t)) & \text{for } x \in \Omega_B \end{cases}$$

avec \mathcal{F} une fonction de paramétrant le déferlement:

$$\mathcal{F}(\gamma h(x, t)) = H(x_{start}) + [H(x_{stop}) - H(x_{start})] \cdot f\left(\frac{x-x_{start}}{x_{stop}-x_{start}}\right) \cdot g\left(\frac{h_{max}-h}{h_{max}-h_{min}}\right)$$



Nouveau modèle de vagues

Paramètres:

- $H_s = 135 \text{ mm}$
- $T_0 = 2.5 \text{ s}$
- $T_f = 30 \text{ mins}$

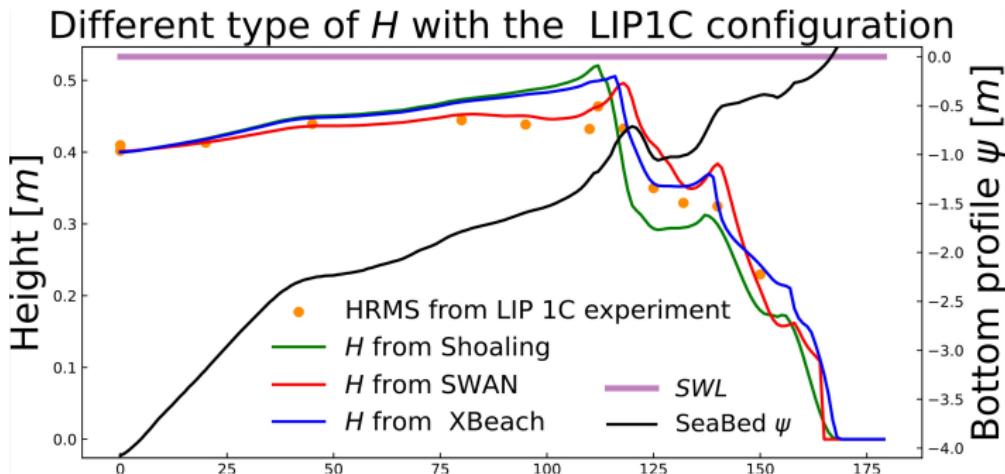


Figure 23: Résultats des vagues obtenus avec les modèles Shoaling, SWAN et XBeach. Configuration du fond marin lors de l'expérience du canal LIP 1C.

Nouveau modèle de vagues

Paramètres:

- $H_s = 135 \text{ mm}$
- $T_0 = 2.5 \text{ s}$
- $T_f = 30 \text{ mins}$

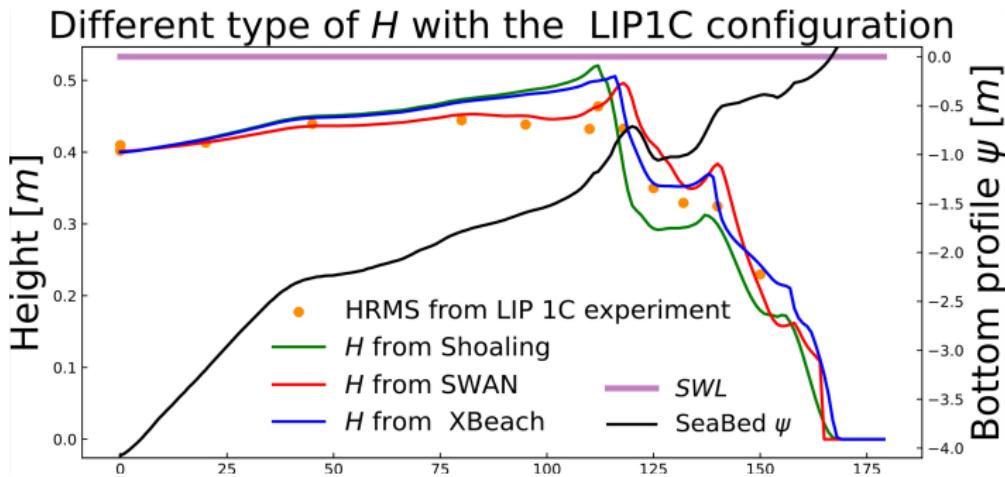


Figure 23: Résultats des vagues obtenus avec les modèles Shoaling, SWAN et XBeach. Configuration du fond marin lors de l'expérience du canal LIP 1C.

- Shoaling Express : $H_{\text{RMSE}} = 4.5 \text{ cm}$,
- SWAN : $H_{\text{RMSE}} = 3.3 \text{ cm}$,
- XBeach : $H_{\text{RMSE}} = 2.8 \text{ cm}$.

1 Comment construire un modèle de dynamique des plages sableuses par minimisation ?

2 Vers un modèle morphodynamique

3 Extension à un modèle générique

Comment calculer $\nabla_{\psi} J$?

Validation numérique de l'approche Hadamard

Présentation du nouveau modèle basé sur l'approche Hadamard

Résultats morphodynamiques

4 Évolution du modèle en 2D

5 Conclusion et Perspectives

Présentation des expériences en canal : SANDS et LIP

SANDS (Eichentopf et al., 2018):

Le Canal d'Investigació i Experimentació Marítima (CIEM) (Barcelone) mesure 100x3x4.5 m.

- SANDS 1: Une partie érosive sur une plage linéaire de pente 1/15.
- SANDS 2: Une partie accretive sur le profil final de SANDS 1.

	Initial Geometry	H_s [m]	T_0 [s]	Duration [h]
A	Initial beach profile	0.53	4.14	23.5
B	Result of A	0.32	5.44	20.4

Table 1: Paramètres de SANDS.

Présentation des expériences en canal : SANDS et LIP

SANDS (Eichendorff et al., 2018):

Le Canal d'Investigació i Experimentació Marítima (CIEM) (Barcelone) mesure 100x3x4.5 m.

- SANDS 1: Une partie érosive sur une plage linéaire de pente 1/15.
- SANDS 2: Une partie accréitive sur le profil final de SANDS 1.

LIP (Roelvink and Reniers, 1995):

The Delta Flume of Delft Hydraulics mesure 225x7x5 m.

- LIP-1A: Avant la tempête, création d'une barre sédimentaire sur une plage linéaire de pente 1/30.
- LIP-1B: Tempête, la barre se déplace vers le large sous l'action de grosses vagues, érosion.
- LIP-1C: Après la tempête, la barre se déplace vers la côte, accrétion.

	Initial Geometry	H_s [m]	T_0 [s]	Duration [h]
A	Initial beach profile	0.53	4.14	23.5
B	Result of A	0.32	5.44	20.4

Table 1: Paramètres de SANDS.

	Initial Geometry	H_s [m]	T_0 [s]	Duration [h]
1A	Initial beach profile	0.9	5	
1B	Result of 1A	1.4	5	18
1C	Result of 1B	0.6	8	13

Table 2: Paramètres de LIP.

Résultats en canal de l'expérience SANDS

Paramètres:

- $H_s = 0.32 \text{ m}$
- $T_0 = 5.44 \text{ s}$
- $T_f = 23\text{h}30$
- Pente: $1/15$

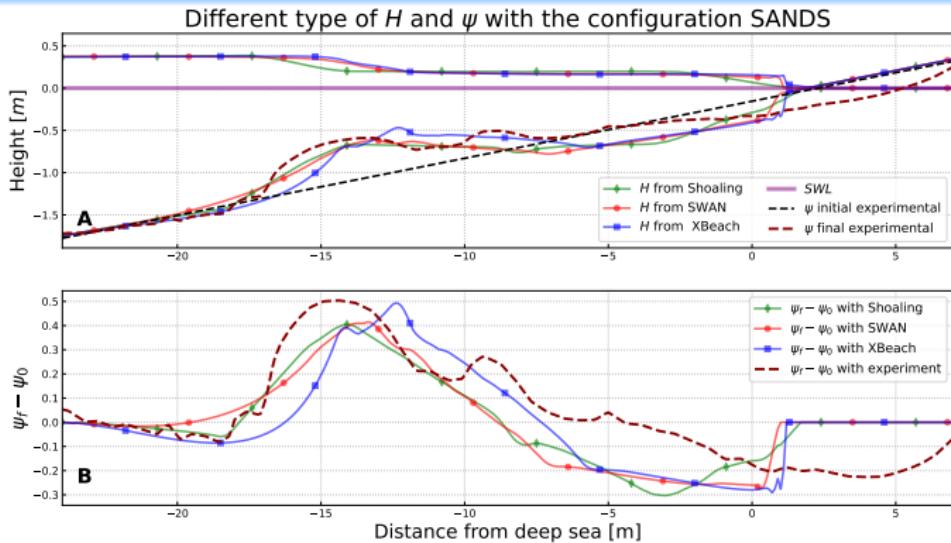


Figure 24: A) Résultats hydro-morphodynamiques avec les modèles de vagues Shoaling (vert), SWAN (rouge) et XBeach (bleu). **B)** Écarts de $\psi_f - \psi_i$.

Résultats en canal de l'expérience SANDS

Paramètres:

- $H_s = 0.32 \text{ m}$
- $T_0 = 5.44 \text{ s}$
- $T_f = 23\text{h}30$
- Pente: $1/15$

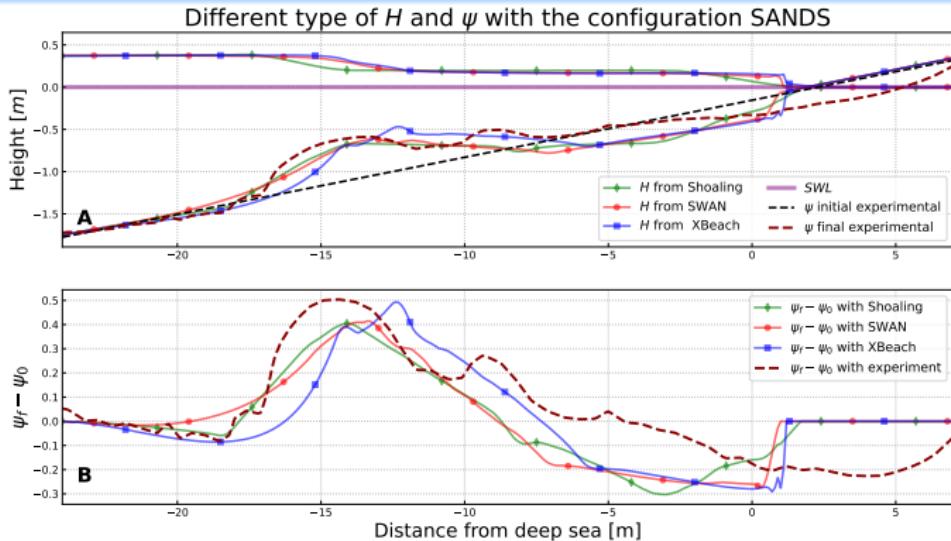


Figure 24: A) Résultats hydro-morphodynamiques avec les modèles de vagues Shoaling (vert), SWAN (rouge) et XBeach (bleu). B) Écarts de $\psi_f - \psi_i$.

- Shoaling Express : $\psi_{RMSE} = 11.7 \text{ cm.}$
- SWAN : $\psi_{RMSE} = 12.7 \text{ cm.}$
- XBeach : $\psi_{RMSE} = 13.5 \text{ cm.}$

Résultats en canal de l'expérience LIP 1C

Different type of H and ψ
with the configuration LIP11D - 1C

Paramètres:

- $H_s = 0.6 \text{ m}$
- $T_0 = 8 \text{ s}$
- $T_f = 13\text{h}$
- Pente: $1/30$

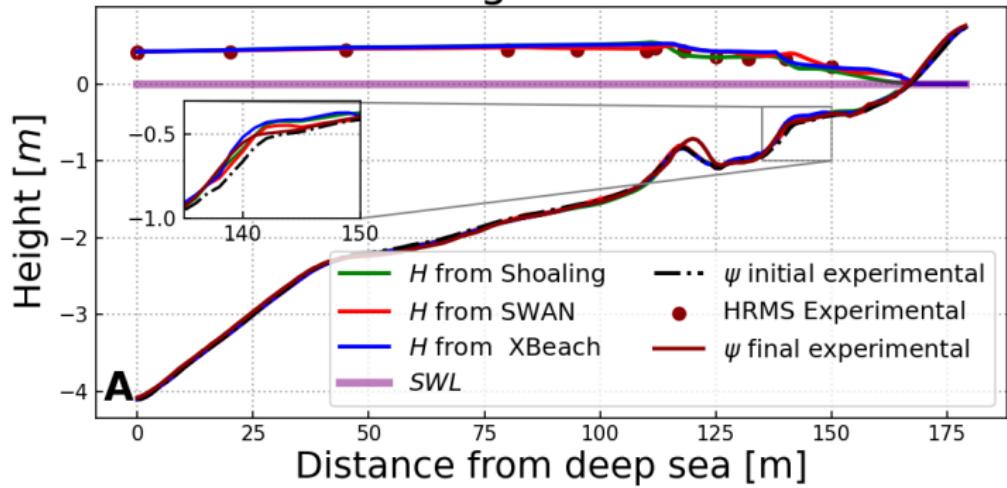


Figure 25: A) Résultats hydro-morphodynamiques avec des modèles de vagues Shoaling, SWAN et XBeach. Configuration du profil de SANDS érosive.

Résultats en canal de l'expérience LIP 1C

Different type of H and ψ
with the configuration LIP11D - 1C

Paramètres:

- $H_s = 0.6 \text{ m}$
- $T_0 = 8 \text{ s}$
- $T_f = 13\text{h}$
- Pente: $1/30$

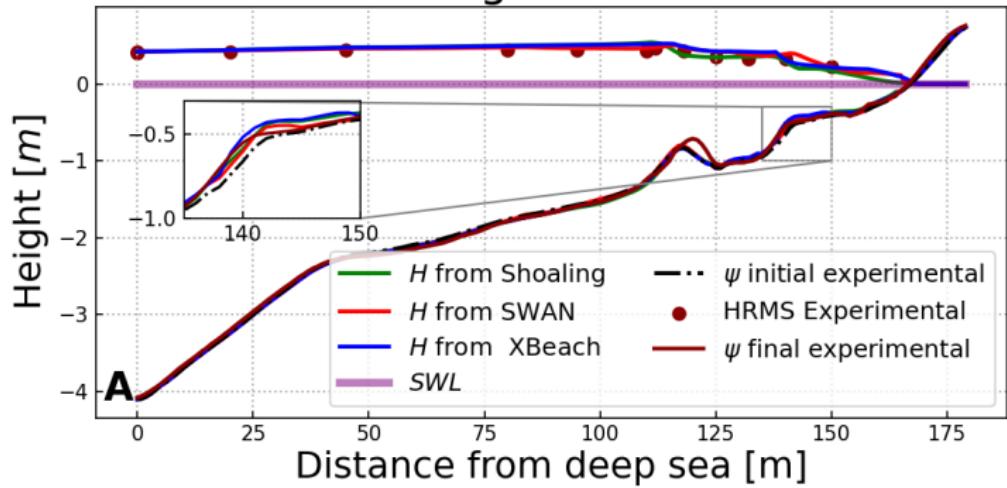


Figure 25: A) Résultats hydro-morphodynamiques avec des modèles de vagues Shoaling, SWAN et XBeach. Configuration du profil de SANDS érosive.

- Comportement de la barre intérieure globalement reproduit.

Résultats en canal de l'expérience LIP 1C

Different type of H and ψ
with the configuration LIP11D - 1C

Paramètres:

- $H_s = 0.6 \text{ m}$
- $T_0 = 8 \text{ s}$
- $T_f = 13\text{h}$
- Pente: $1/30$

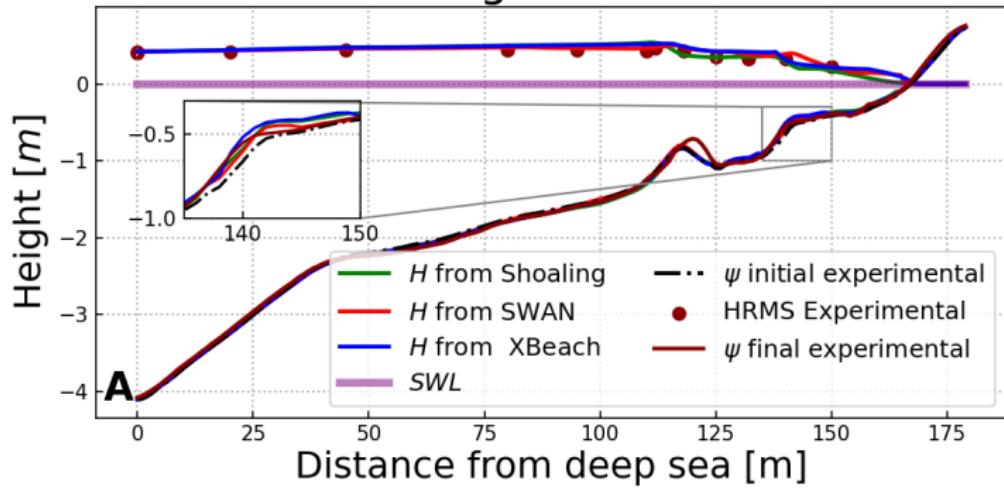


Figure 25: A) Résultats hydro-morphodynamiques avec des modèles de vagues Shoaling, SWAN et XBeach. Configuration du profil de SANDS érosive.

- Comportement de la barre intérieure globalement reproduit.
- Mais aucun déplacement latéral de la barre extérieure.

Ajout de transport latéral

- Nouvelle équation gouvernante: $\psi_t = \Upsilon \Lambda d - V \nabla_s \psi$,

Ajout de transport latéral

- Nouvelle équation gouvernante: $\psi_t = \Upsilon \Lambda d - V \nabla_s \psi$,
- Une vitesse possible: $V = 0.01 U_b \left(\frac{H}{H_{\max}} \right)^p$ avec $U_b = \frac{\pi H}{T_0 \sinh(kh)}$

Ajout de transport latéral

- Nouvelle équation gouvernante: $\psi_t = \Upsilon \Lambda d - V \nabla_s \psi$,
- Une vitesse possible: $V = 0.01 U_b \left(\frac{H}{H_{\max}} \right)^p$ avec $U_b = \frac{\pi H}{T_0 \sinh(kh)}$

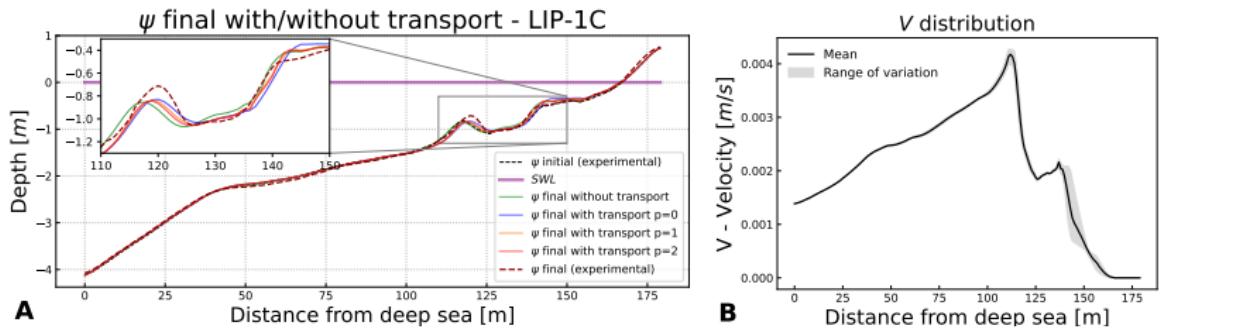


Figure 26: A) Résultats morphodynamiques du modèle OptiMorph avec transport latéral pour $p = 0, 1, 2$ et du modèle de vagues XBeach, pour l'expérience du canal LIP 1C. B) Distribution des vitesses pour $p = 1$.

Ajout de transport latéral

- Nouvelle équation gouvernante: $\psi_t = \Upsilon \Lambda d - V \nabla_s \psi$,
- Une vitesse possible: $V = 0.01 U_b \left(\frac{H}{H_{\max}} \right)^p$ avec $U_b = \frac{\pi H}{T_0 \sinh(kh)}$

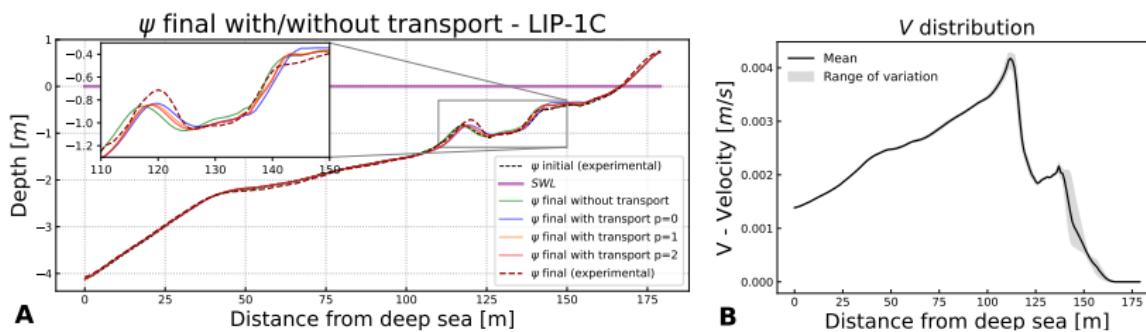


Figure 26: A) Résultats morphodynamiques du modèle OptiMorph avec transport latéral pour $p = 0, 1, 2$ et du modèle de vagues XBeach, pour l'expérience du canal LIP 1C. B) Distribution des vitesses pour $p = 1$.

- Mais $V > 0$ pour ce choix \Rightarrow pas de déplacement de barre sédimentaire vers le large (comme dans LIP-1B).

Vers une meilleure définition de la vitesse ?

- Un nouveau couple d'équations gouvernantes ?

$$\left\{ \begin{array}{l} \psi_t = \Upsilon \Lambda d - V \nabla_s \psi \\ V_t = \rho \nabla_V \mathcal{J} \end{array} \right. \quad (2a)$$

$$(2b)$$

Vers une meilleure définition de la vitesse ?

- Un nouveau couple d'équations gouvernantes ?

$$\left\{ \begin{array}{l} \psi_t = \Upsilon \Lambda d - V \nabla_s \psi \\ V_t = \rho \nabla_V \mathcal{J} \end{array} \right. \quad (2a)$$

$$(2b)$$

- L'équation (2b) traduit une vitesse minimisant \mathcal{J} .

Vers une meilleure définition de la vitesse ?

- Un nouveau couple d'équations gouvernantes ?

$$\left\{ \begin{array}{l} \psi_t = \Upsilon \Lambda d - V \nabla_s \psi \\ V_t = \rho \nabla_V \mathcal{J} \end{array} \right. \quad (2a)$$

$$(2b)$$

- L'équation (2b) traduit une vitesse minimisant \mathcal{J} .
- Comment calculer $\nabla_V \mathcal{J}$?

Vers une meilleure définition de la vitesse ?

- Un nouveau couple d'équations gouvernantes ?

$$\begin{cases} \psi_t = \Upsilon \Lambda d - V \nabla_s \psi \\ V_t = \rho \nabla_V \mathcal{J} \end{cases} \quad (2a)$$

$$(2b)$$

- L'équation (2b) traduit une vitesse minimisant \mathcal{J} .
- Comment calculer $\nabla_V \mathcal{J}$?
- Est-ce que les déplacements morphodynamiques latéraux peuvent minimiser \mathcal{J} ?

Résultats sur des profils de plage à l'échelle in situ

Paramètres:

- $H_0 = 2 \text{ m}$
 - $T_0 = 12 \text{ s}$
 - $T_f = 72 \text{ h}$
 - Pente: $1/50$
 - $\Omega = 600 \text{ m}$
-

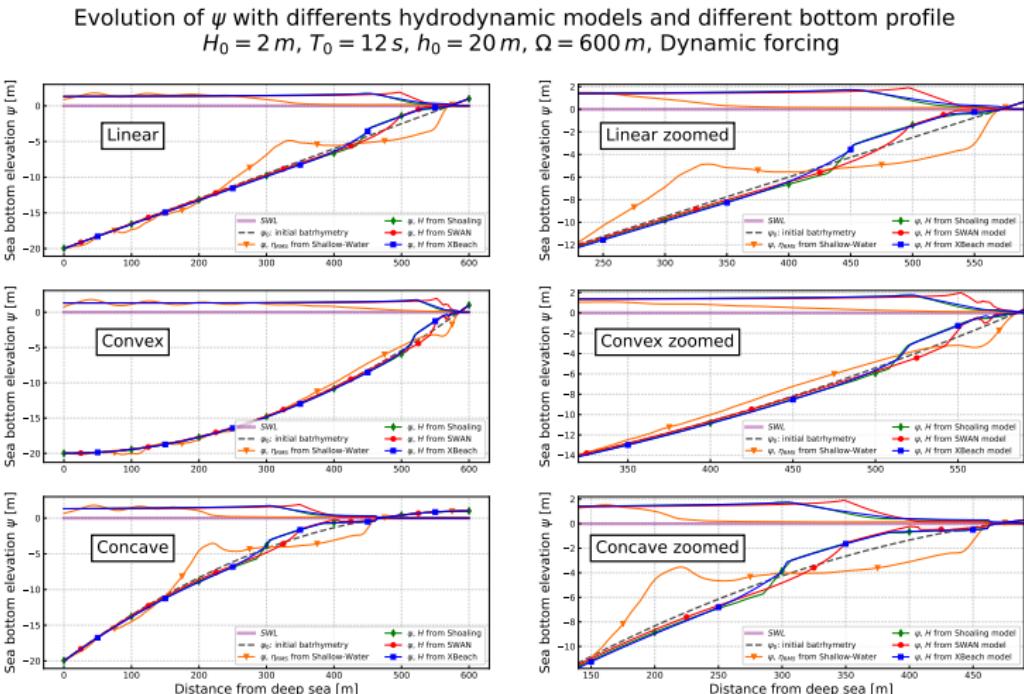


Figure 27: Résultats hydro-morphodynamiques avec les modèles de vagues (Shoaling (vert), SWAN (rouge), XBeach (bleu), Saint-Venant (orange)). Configuration de profils linear, convex, concave (noir pointillé).

Résultats sur des profils de plage à l'échelle in situ

Paramètres:

- $H_0 = 2 \text{ m}$
 - $T_0 = 12 \text{ s}$
 - $T_f = 72 \text{ h}$
 - Pente: $1/50$
 - $\Omega = 600 \text{ m}$
-

Création d'une barre sédimentaire au point de rupture de la vague.

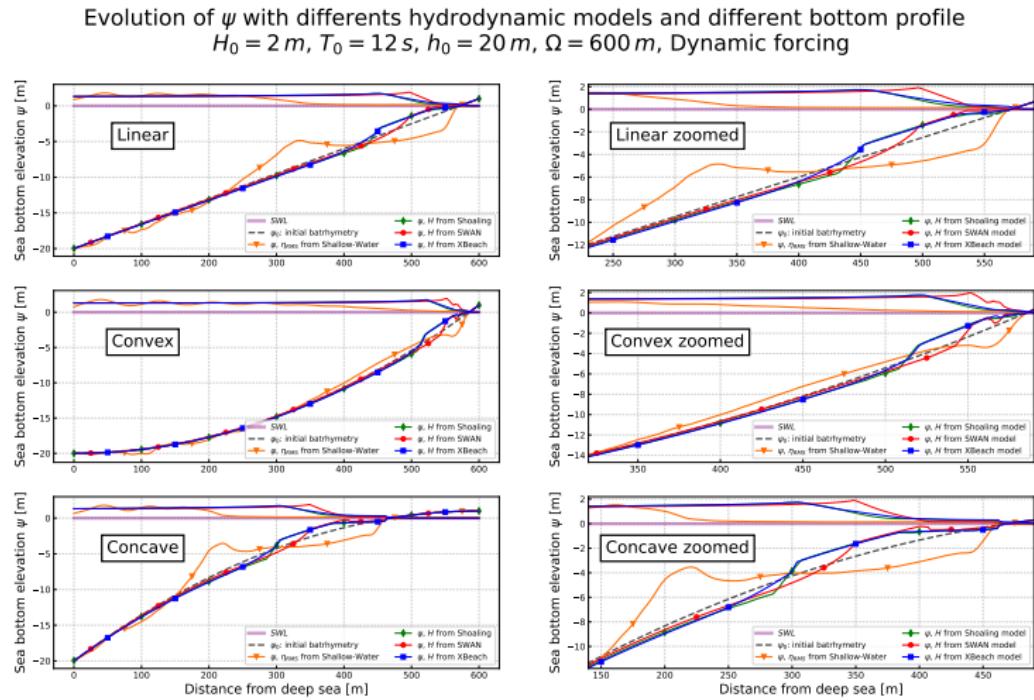


Figure 27: Résultats hydro-morphodynamiques avec les modèles de vagues (Shoaling (vert), SWAN (rouge), XBeach (bleu), Saint-Venant (orange)). Configuration de profils linear, convex, concave (noir pointillé).

Comparaison avec une référence de la littérature



L.D Wright and A.D Short (1984). "Morphodynamic variability of surf zones and beaches: A synthesis". In: *Marine Geology*, Volume 56.

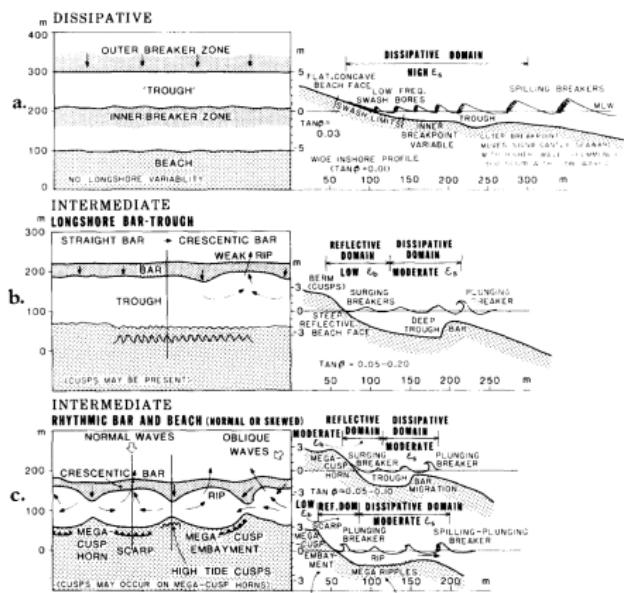


Figure 28: Plan and profile configurations of the six major beach states.

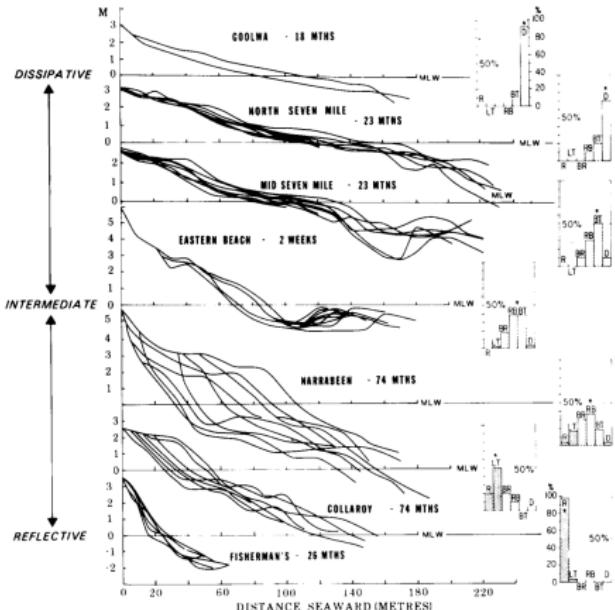


Figure 29: Beach profile mobility in relation to modal beach state and state variability.

Positionnement de la barre sédimentaire au point de déferlement de la vague

Paramètres:

- SWAN
- $H_0 = 2 \text{ m}$
- $T_0 = 12 \text{ s}$
- $T_f = 72 \text{ h}$
- Pente: 1/50

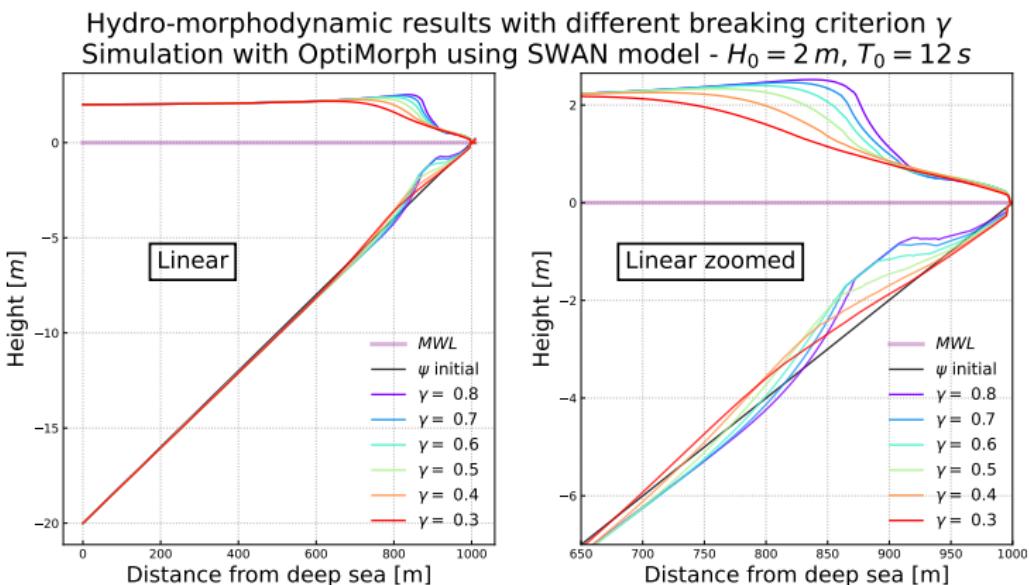


Figure 30: Résultats hydro-morphodynamiques avec différents critères de déferlement.

Positionnement de la barre sédimentaire au point de déferlement de la vague

Paramètres:

- SWAN
- $H_0 = 2 \text{ m}$
- $T_0 = 12 \text{ s}$
- $T_f = 72 \text{ h}$
- Pente: $1/50$

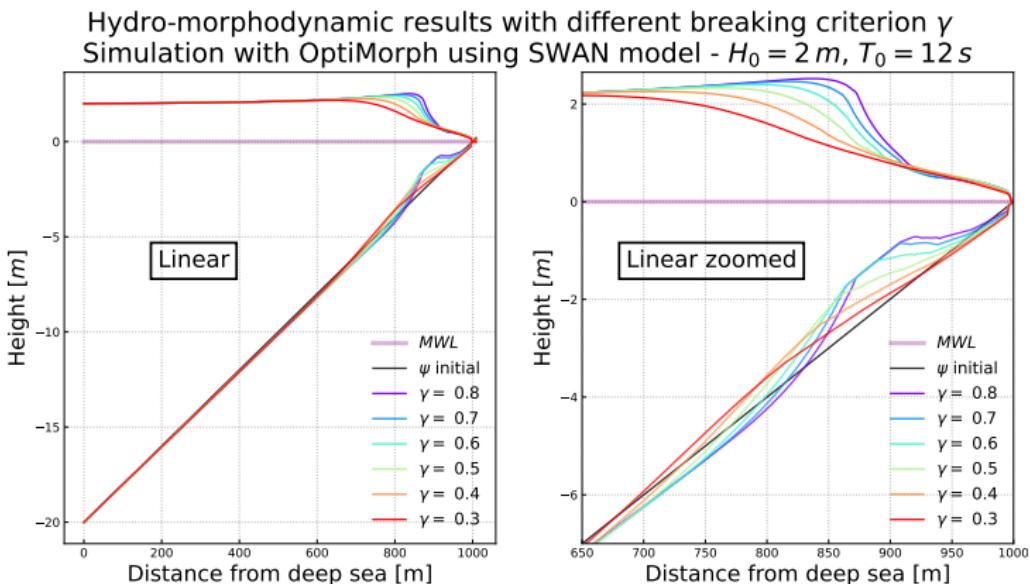


Figure 30: Résultats hydro-morphodynamiques avec différents critères de déferlement.

- Création d'une barre sédimentaire au point d'inflexion de la vague.

Temps de calcul

Simulation with 180 points	Hydrodynamic			Morphodynamic by wave energy minimization
	Shoaling	SWAN	XBeach	
Computation time for 1 iteration (s)	0.004	0.278	7.372	0.012
Total computation time for 1000 iterations (mins)	0.26	4.83	123.06	0.2

*Table 3: Temps de calcul avec 180 points : LIP - 1C avec différents modèles de vagues.
Ordinateur à 2,4 GHz sur un processeur Intel Xeon E5-2680.*

Simulation with 1000 points	Hydrodynamic			Morphodynamic by wave energy minimization
	Shoaling	SWAN	XBeach	
Computation time for 1 iteration (s)	0.023	1.193	28.738	0.074
Total computation time for 1000 iterations (mins)	1.61	21.12	480.2	1.27

*Table 4: Temps de calcul avec 1000 points : LIP - 1C avec différents modèles de vagues.
Ordinateur à 2,4 GHz sur un processeur Intel Xeon E5-2680.*

Temps de calcul

Simulation with 180 points	Hydrodynamic			Morphodynamic by wave energy minimization
	Shoaling	SWAN	XBeach	
Computation time for 1 iteration (s)	0.004	0.278	7.372	0.012
Total computation time for 1000 iterations (mins)	0.26	4.83	123.06	0.2

*Table 3: Temps de calcul avec 180 points : LIP - 1C avec différents modèles de vagues.
Ordinateur à 2,4 GHz sur un processeur Intel Xeon E5-2680.*

Simulation with 1000 points	Hydrodynamic			Morphodynamic by wave energy minimization
	Shoaling	SWAN	XBeach	
Computation time for 1 iteration (s)	0.023	1.193	28.738	0.074
Total computation time for 1000 iterations (mins)	1.61	21.12	480.2	1.27

*Table 4: Temps de calcul avec 1000 points : LIP - 1C avec différents modèles de vagues.
Ordinateur à 2,4 GHz sur un processeur Intel Xeon E5-2680.*

- Le temps de calcul augmente linéairement par rapport au nombre de points du maillage.

Temps de calcul

	Hydrodynamic			Morphodynamic by wave energy minimization
	Shoaling	SWAN	XBeach	
Simulation with 180 points				
Computation time for 1 iteration (s)	0.004	0.278	7.372	0.012
Total computation time for 1000 iterations (mins)	0.26	4.83	123.06	0.2

*Table 3: Temps de calcul avec 180 points : LIP - 1C avec différents modèles de vagues.
Ordinateur à 2,4 GHz sur un processeur Intel Xeon E5-2680.*

	Hydrodynamic			Morphodynamic by wave energy minimization
	Shoaling	SWAN	XBeach	
Simulation with 1000 points				
Computation time for 1 iteration (s)	0.023	1.193	28.738	0.074
Total computation time for 1000 iterations (mins)	1.61	21.12	480.2	1.27

*Table 4: Temps de calcul avec 1000 points : LIP - 1C avec différents modèles de vagues.
Ordinateur à 2,4 GHz sur un processeur Intel Xeon E5-2680.*

- Le temps de calcul augmente linéairement par rapport au nombre de points du maillage.
- Le temps de calcul morphodynamique négligeable devant l'hydrodynamique.

Temps de calcul

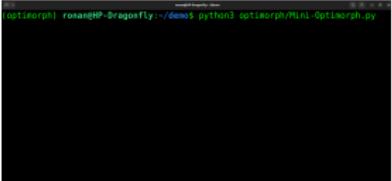
	Hydrodynamic			Morphodynamic by wave energy minimization
	Shoaling	SWAN	XBeach	
Simulation with 180 points				
Computation time for 1 iteration (s)	0.004	0.278	7.372	0.012
Total computation time for 1000 iterations (mins)	0.26	4.83	123.06	0.2

*Table 3: Temps de calcul avec 180 points : LIP - 1C avec différents modèles de vagues.
Ordinateur à 2,4 GHz sur un processeur Intel Xeon E5-2680.*

	Hydrodynamic			Morphodynamic by wave energy minimization
	Shoaling	SWAN	XBeach	
Simulation with 1000 points				
Computation time for 1 iteration (s)	0.023	1.193	28.738	0.074
Total computation time for 1000 iterations (mins)	1.61	21.12	480.2	1.27

*Table 4: Temps de calcul avec 1000 points : LIP - 1C avec différents modèles de vagues.
Ordinateur à 2,4 GHz sur un processeur Intel Xeon E5-2680.*

- Le temps de calcul augmente linéairement par rapport au nombre de points du maillage.
- Le temps de calcul morphodynamique négligeable devant l'hydrodynamique.



Video 1: Démonstration.

- ① Comment construire un modèle de dynamique des plages sableuses par minimisation ?
- ② Vers un modèle morphodynamique
- ③ Extension à un modèle générique
- ④ Évolution du modèle en 2D
 - Présentation du modèle en 2D
 - Résultats 2D
- ⑤ Conclusion et Perspectives

- ① Comment construire un modèle de dynamique des plages sableuses par minimisation ?
- ② Vers un modèle morphodynamique
- ③ Extension à un modèle générique
- ④ Évolution du modèle en 2D
 - Présentation du modèle en 2D
 - Résultats 2D
- ⑤ Conclusion et Perspectives

Présentation du modèle en 2D

- Équation gouvernante:

$$\begin{cases} \psi_t = \gamma \wedge d \\ \psi(t=0) = \psi_0 \end{cases} .$$

Présentation du modèle en 2D

- Équation gouvernante:
- Fonction de coût:

$$\begin{cases} \psi_t = \boldsymbol{\gamma} \wedge d \\ \psi(t=0) = \psi_0 \end{cases}.$$

$$\mathcal{J}(\psi, t) = \frac{1}{16} \int_{t-T_{coupl}}^t \int_{\Omega_S} E_H(x, \textcolor{red}{y}, \tau) dx d\tau.$$

Présentation du modèle en 2D

- Équation gouvernante:
- Fonction de coût:

$$\begin{cases} \psi_t = \boldsymbol{\gamma} \wedge d \\ \psi(t=0) = \psi_0 \end{cases}.$$

$$\mathcal{J}(\psi, t) = \frac{1}{16} \int_{t-T_{coul}}^t \int_{\Omega_S} E_H(x, \textcolor{red}{y}, \tau) dx d\tau.$$

- Hadamard: $\nabla_\psi \mathcal{J} \approx (\nabla_X \mathcal{J}).n$ avec $X = (x, \textcolor{red}{y}, z)^\top$.

Présentation du modèle en 2D

- Contrainte de pente:

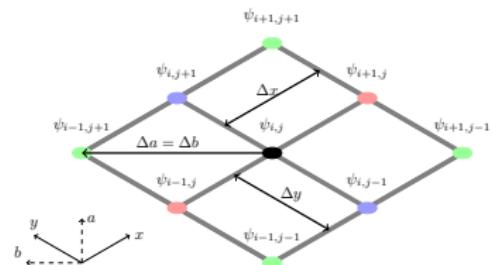


Figure 31: Représentations aux nœuds.

Présentation du modèle en 2D

- Contrainte de pente:

- $\left| \frac{\partial \psi}{\partial x} \right| \leq M_{slope},$ $\left| \frac{\partial \psi}{\partial y} \right| \leq M_{slope},$

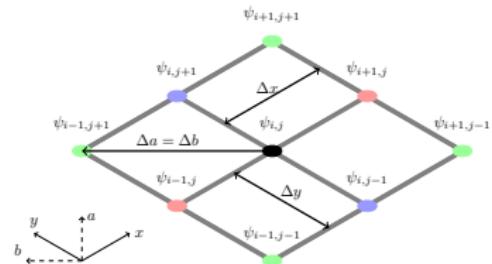


Figure 31: Représentations aux nœuds.

Présentation du modèle en 2D

- Contrainte de pente:

- $\left| \frac{\partial \psi}{\partial x} \right| \leq M_{\text{slope}}, \quad \left| \frac{\partial \psi}{\partial y} \right| \leq M_{\text{slope}},$
- $\left| \frac{\partial \psi}{\partial a} \right| \leq M_{\text{slope}}, \quad \left| \frac{\partial \psi}{\partial b} \right| \leq M_{\text{slope}}.$

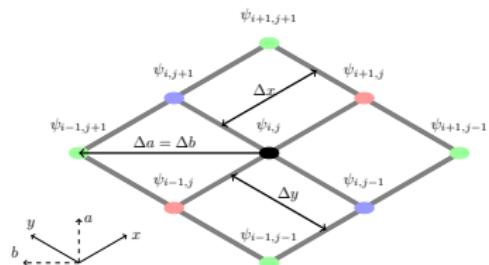


Figure 31: Représentations aux nœuds.

Présentation du modèle en 2D

- Contrainte de pente:

- $\left| \frac{\partial \psi}{\partial x} \right| \leq M_{\text{slope}}, \quad \left| \frac{\partial \psi}{\partial y} \right| \leq M_{\text{slope}},$
- $\left| \frac{\partial \psi}{\partial a} \right| \leq M_{\text{slope}}, \quad \left| \frac{\partial \psi}{\partial b} \right| \leq M_{\text{slope}}.$

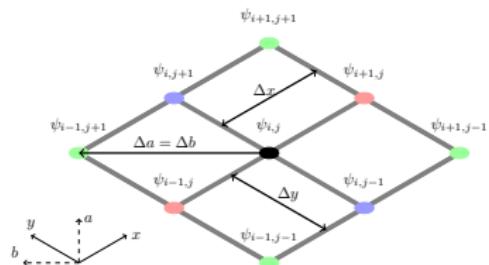


Figure 31: Représentations aux nœuds.

- Contrainte de conservation sableuse:

$$\int_{\Omega} \psi(t, x, y) dx = \int_{\Omega} \psi_0(x, y) dx \quad \forall t \in [0, T_f].$$

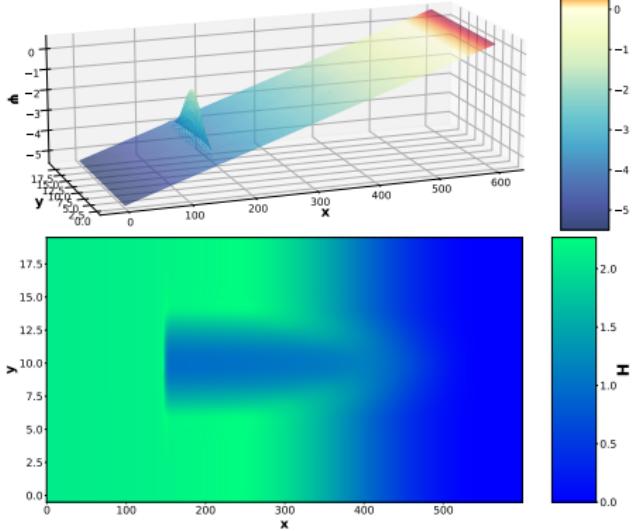
- ① Comment construire un modèle de dynamique des plages sableuses par minimisation ?
- ② Vers un modèle morphodynamique
- ③ Extension à un modèle générique
- ④ Évolution du modèle en 2D
 - Présentation du modèle en 2D
 - Résultats 2D
- ⑤ Conclusion et Perspectives

Résultats sur une pente linéaire avec un tube en géotextile - Shoaling

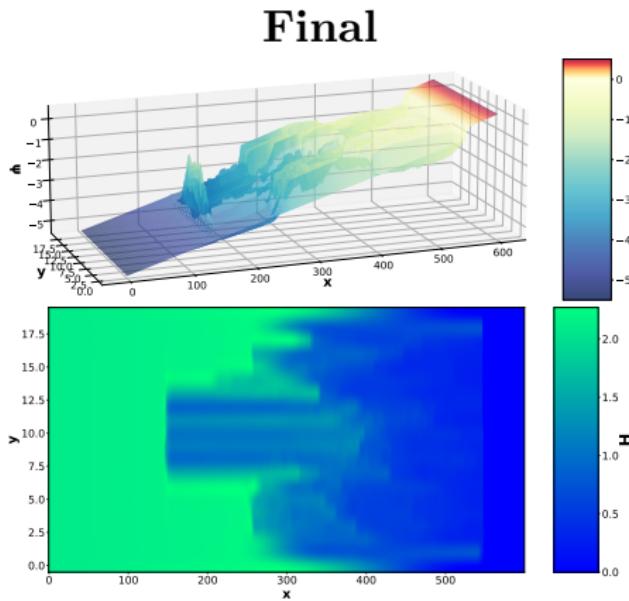
Paramètres:

- **Shoaling Multi-1D,** • $H_0 = 2 \text{ m}$, • $T_0 = 6 \text{ s}$, • $T_f = 72 \text{ h}$,
- Pente: 1/100, • Géotube en forme de gaussienne.

Initial



Final

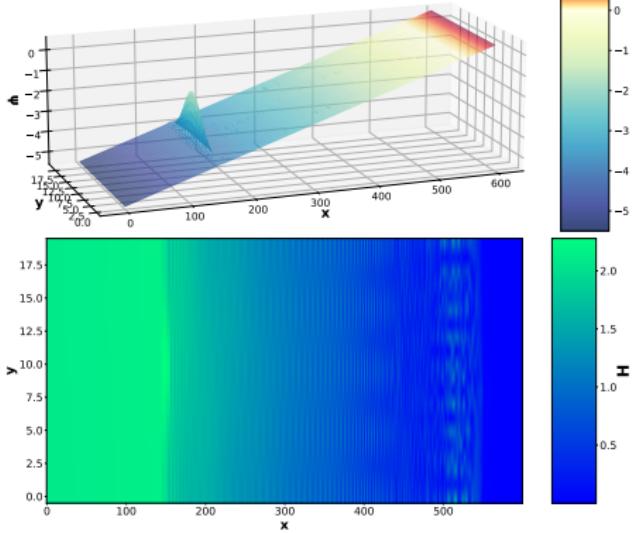


Résultats sur une pente linéaire avec un tube en géotextile - REF/DIF

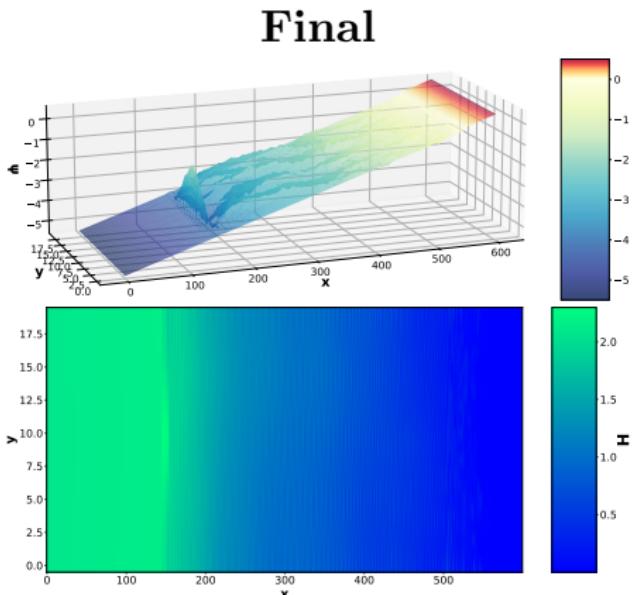
Paramètres:

- REF/DIF, • $H_0 = 2 \text{ m}$, • $T_0 = 6 \text{ s}$, • $T_f = 72 \text{ h}$,
- Pente: 1/100, • Géotube en forme de gaussienne.

Initial



Final



- ① Comment construire un modèle de dynamique des plages sableuses par minimisation ?
- ② Vers un modèle morphodynamique
- ③ Extension à un modèle générique
- ④ Évolution du modèle en 2D
- ⑤ Conclusion et Perspectives

Conclusion

- Un modèle générique, de faible complexité, à création de barres sédimentaires.

Conclusion

- Un modèle générique, de faible complexité, à création de barres sédimentaires.
- Un modèle numériquement stable.

Conclusion

- Un modèle générique, de faible complexité, à création de barres sédimentaires.
- Un modèle numériquement stable.
- Une nouvelle approche de calcul du gradient par rapport à la forme.

Conclusion

- Un modèle générique, de faible complexité, à création de barres sédimentaires.
- Un modèle numériquement stable.
- Une nouvelle approche de calcul du gradient par rapport à la forme.
- Des cas de benchmark validés.

Perspectives

- Améliorer l'approche du transport latéral.

Perspectives

- Améliorer l'approche du transport latéral.
- Continuer la validation *in situ* (accrétion, 2D,...).

Perspectives

- Améliorer l'approche du transport latéral.
- Continuer la validation *in situ* (accrétion, 2D,...).
- Proposer OptiMorph comme un module intégrable dans les modèles morphodynamiques classiques.

Perspectives

- Améliorer l'approche du transport latéral.
- Continuer la validation *in situ* (accrétion, 2D,...).
- Proposer OptiMorph comme un module intégrable dans les modèles morphodynamiques classiques.
- Étoffer le modèle 2D (simplifier l'utilisation pour des cas réels, ...).

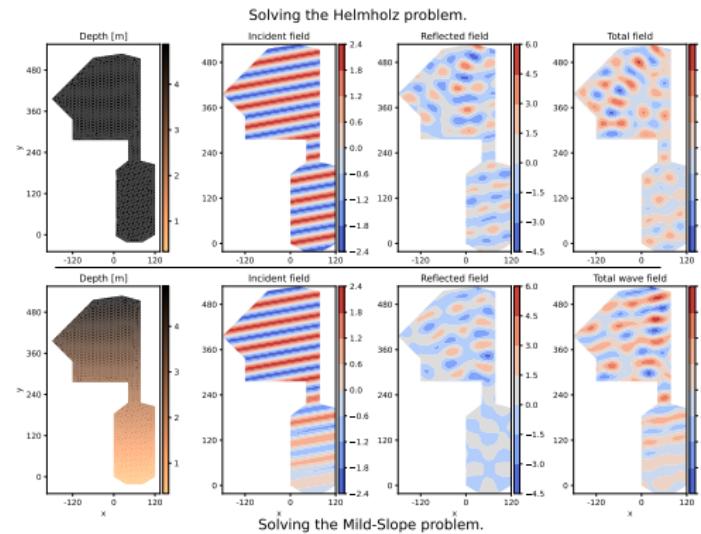
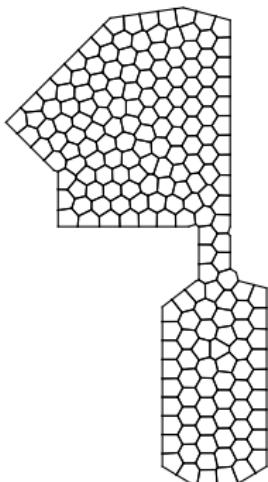
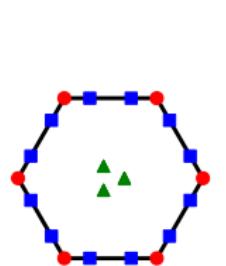
Perspectives

- Améliorer l'approche du transport latéral.
- Continuer la validation *in situ* (accrétion, 2D,...).
- Proposer OptiMorph comme un module intégrable dans les modèles morphodynamiques classiques.
- Étoffer le modèle 2D (simplifier l'utilisation pour des cas réels, ...).
- Utiliser l'approche d'Hadamard dans un contexte différent (aérodynamique, thermodynamique, ...).

Un projet en parallèle



Une solution numérique de l'équation de pente douce par la méthode des éléments virtuels d'ordre k sur maillage quelconque.



Maillage polyédrique du port de Cherbourg.

Résultats VEM des équations d'Helmholtz et Mild-Slope sur le port de Cherbourg.

Merci
pour votre attention!