Instabilités et chaos dans des écoulements tournants

Benoît PIER

benoit@lmfa.fr





Laboratoire de mécanique des fluides et d'acoustique CNRS — Université de Lyon École centrale de Lyon, France



Journé de lancement TIDRA Traitement de données et informatique distribuée en Rhône-Alpes

14 décembre 2010

Le laboratoire de mécanique des fluides et d'acoustique

Unité mixte de recherche :

CNRS — École centrale de Lyon — Université Lyon 1 — INSA de Lyon

Personnel:

environ 100 permanents (20 CNRS, 40 enseignants-chercheurs, 35 ITA) et 50 doctorants

Quatre équipes de recherche :

- Instabilités et Turbulence
- Turbomachines
- Fluides complexes et transferts
- Acoustique

Domaines d'applications : Transport (aérien, terrestre), énergie, environnement (atmosphère, hydrologie, bruit), microfluidique, procédés. . .

1 Transition dans une couche limite 3D

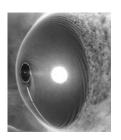
Retour d'expérience TIDRA

Plan

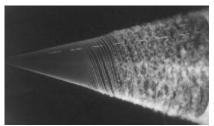
1 Transition dans une couche limite 3D

2 Retour d'expérience TIDRA

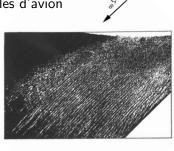
Solides en rotation

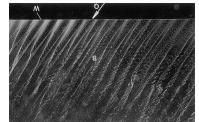


(Kohama 2000)



Ailes d'avion





Problématique générale

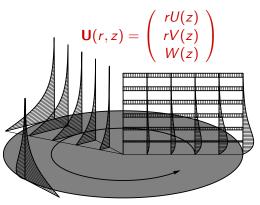
- Écoulements ouverts → dynamique organisée de l'amont vers l'aval
- Écoulements se développant spatialement → propriétés varient le long de l'écoulement
- Écoulements pleinement tridimensionnels
- Fortes instabilités
- Transition abrupte vers un régime chaotique et turbulent
- Écoulements structurés juste avant la transition
- Scénario complexe qui conduit à la turbulence

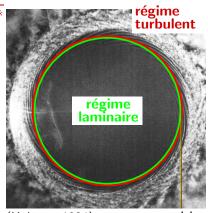
Peut-on contrôler de tels écoulements de manière efficace ? Il faut agir de manière très ciblée.

Écoulement générique : disque tournant

- pas d'échelle de longueur intrinsèque
- écoulement de base auto-similaire

• épaisseur de couche limite $\delta = \sqrt{\frac{\nu}{\omega_{\textit{disk}}}}$





(Kohama 1984)

transition à $r \simeq 500\delta$

Très bref raccourci de la théorie

On écrit l'écoulement total comme $U(z; R) + u(r, \theta, z, t)$.

Petites perturbations :

$$\mathbf{u}(r,\theta,z,t) = \mathbf{u}^{\ell}(z) \exp \mathrm{i}(\alpha r + \beta \theta - \omega t)$$
 avec $\omega = \Omega^{\ell}(\alpha,\beta;R)$

$$\omega = \mathbf{\Omega}^{\ell}(\alpha, \beta; \mathbf{R})$$

Perturbations importantes :

$$\mathbf{u}(r,\theta,z,t) = \sum \mathbf{u}_{n}(z) \exp n\mathrm{i}(\alpha r + \beta \theta - \omega t) \text{ avec}$$
 $\omega = \Omega^{n\ell}(\alpha,\beta;R)$

$$\omega = \Omega^{n\ell}(\alpha, \beta; R)$$

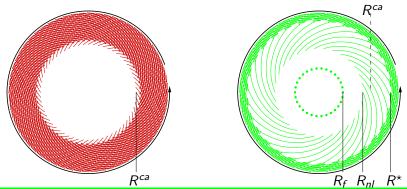
Perturbations secondaires:

$$\hat{\mathbf{u}}(r,\theta,z,t) = \left(\sum_{n} \hat{\mathbf{u}}_{n}(z) \exp n\mathrm{i}(\alpha r + \beta \theta - \omega t)\right) \exp \mathrm{i}(\hat{\alpha}r + \hat{\beta}\theta - \hat{\omega}t)$$

avec
$$\hat{\omega} = \hat{\Omega}^{\ell}(\hat{\alpha}, \hat{\beta}; \alpha, \beta; R)$$

Nouvelle stratégie de contrôle pour repousser la transition

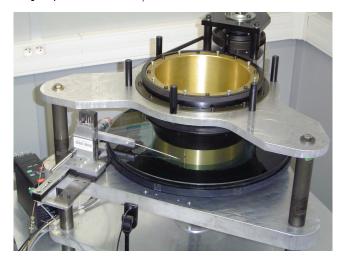
Modifier le comportement naturel par un forçage harmonique localisé. Optimisation du forçage basée sur l'ensemble des simulations précédentes.



Vacciner l'écoulement en amont de la transition pour empêcher les pathologies de se développer en aval

Application : conception d'un prototype expérimental

- Disque de 50 cm diamètre
- Rotation jusqu'à 1500 tours/min



Conclusions

- Compréhension fine du mécanisme de la transition
- Mise au point d'une nouvelle stratégie de contrôle
- Obtention des paramètres optimaux de contrôle grâce au calcul intensif
- Méthode en boucle ouverte : "Gros" calcul préalable, pas de mesures ni calculs en temps réel
- Mis en œuvre expérimentale dans une configuration pratique

Plan

1 Transition dans une couche limite 3D

Retour d'expérience TIDRA

Retour d'expérience

Architectures informatiques utilisées dans le cadre de ce travail :

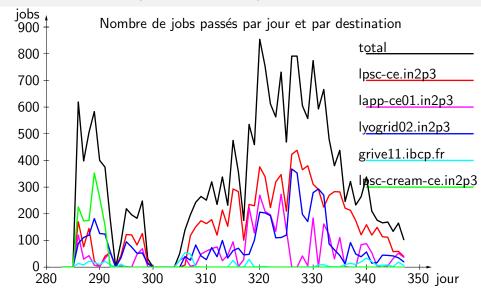
- Cluster LMFA (machine SMP 32 proc)
- Centre de calcul IN2P3 (bqs...)
- Grille TIDRA

Puissance de calcul croissante, complexité croissante de la mise en œuvre

TIDRA: quelques contraintes et beaucoup d'avantages

- Investissement initial pour avoir des codes "portables" Soumission via une méthode générique : préparer les jobs de telle sorte à ce qu'ils emportent avec eux tout ce dont ils peuvent avoir besoin pour l'exécution sans faire d'hypothèses sur ce qui est disponible sur la machine destinataire.
 - → jobs autonomes, exécutables presque partout
- Il faut des codes robustes
 - Nombreuses sources de micro-pannes (réseau intermittent, accès au stockage, machines indisponibles...)
 - Impossible à gérer si la vérification de la bonne exécution doit se faire manuellement
 - → scripts automatiques de vérification, réparation, relance

TIDRA — Exemple de suivi de production



TIDRA — Conclusions

Après une période de mise au point

Jobs robustes et portables, qui peuvent s'enchaîner automatiquement pendant des semaines sans intervention de l'utilisateur

Puissance de calcul inégalée, surtout pour des problèmes qui se "découpent" facilement (p.ex. études paramétriques)