

L2S

Laboratoire des Signaux & Systèmes



Planification et analyse d'expériences numériques, appliquées à la sécurité incendie

STROH Rémi^(a,b)

BECT Julien^(a)

VAZQUEZ Emmanuel^(a)

DEMEYER Séverine^(b)

FISCHER Nicolas^(b)

MARQUIS Damien^(b)

(a) Laboratoire des Signaux et Systèmes (L2S)

(b) Laboratoire National de métrologie et d'Essais (LNE)

**MESURES
& RÉFÉRENCES**

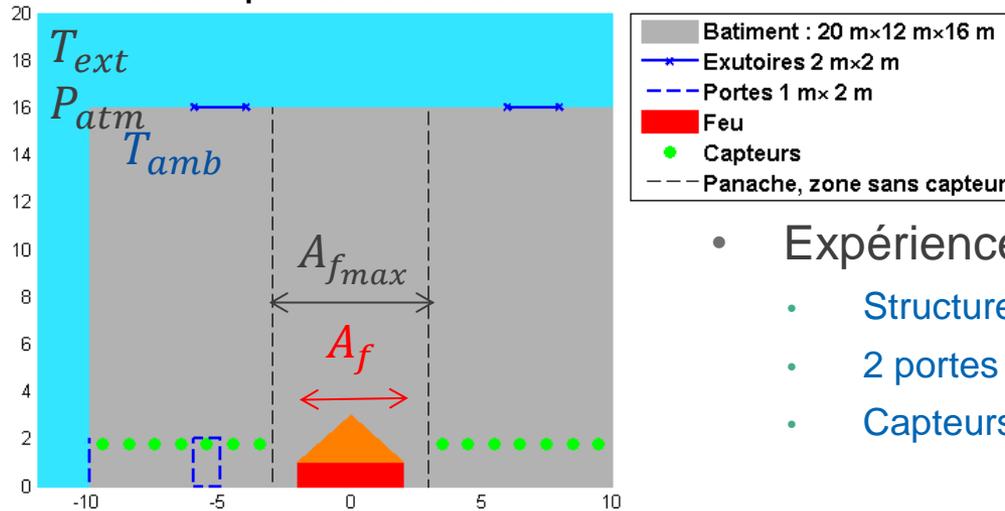
Clés de la COMPÉTITIVITÉ
et d'un MONDE PLUS SÛR

Laboratoire national de métrologie et d'essais

- Objectif de la thèse : développer une méthodologie, pour évaluer la conformité d'une sortie d'un code complexe + **incertitude associée**;
- Exemple : étude de sécurité incendie, avec utilisation de codes CFD (FDS, OpenFOAM, ...)
- Ici : évaluer la conformité d'un bâtiment, et en particulier son système de désenfumage.

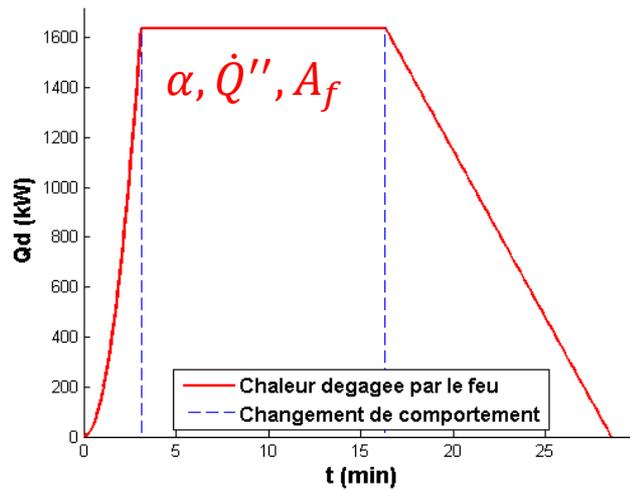


Schema de profil du bâtiment etudie



- Expérience sur un bâtiment du LNE :
 - Structure réelle;
 - 2 portes ouvertes, 2 exutoires naturels;
 - Capteurs hors du panache de fumée;

Terme source en entree de FDS



- 8 paramètres physiques variables :
 - Conditions climatiques:
 - T_{ext} : température extérieure;
 - P_{atm} : pression atmosphérique;
 - T_{amb} : température ambiante;
 - Paramètres du feu :
 - α : accélération au démarrage;
 - A_f : surface du feu;
 - \dot{Q}'' : chaleur surfacique dégagée maximale;
 - q_{fd} : énergie surfacique dégagée totale;
 - Y_{soot} : taux de production de fumée.



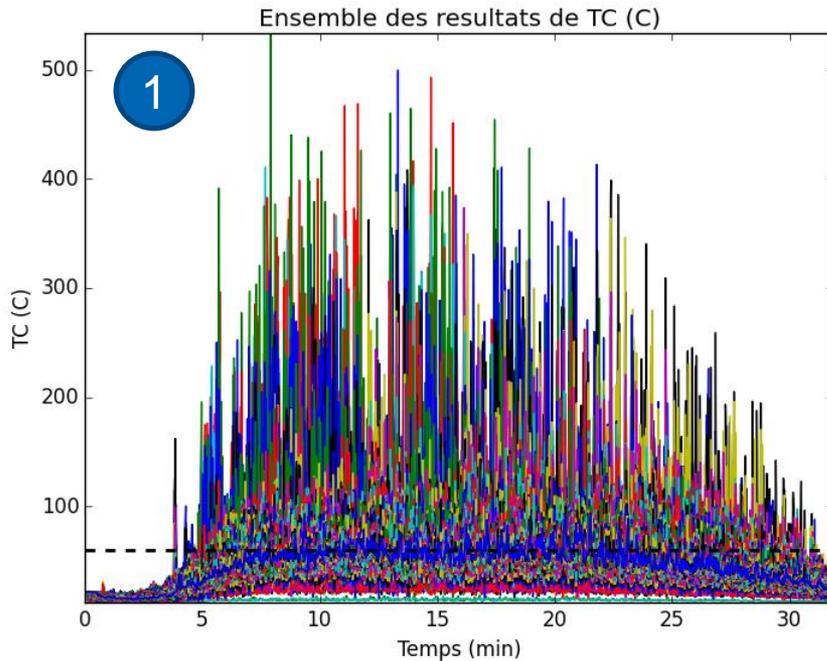
- Problématique :
 - conditions aux entrées qui rendent le système de désenfumage inefficace?

Nom	Signification
HF (kW/m ²)	Flux radiatif des fumées Conformité : HF < 2.5 kW/m ²
TC (°C)	Température des gaz Conformité : TC < 60 °C
VI (m)	Visibilité Conformité : VI > 5 m

- Durant cette présentation, seul sera montré l'impact de la puissance, \dot{Q}'' , sur la température des gaz, TC .



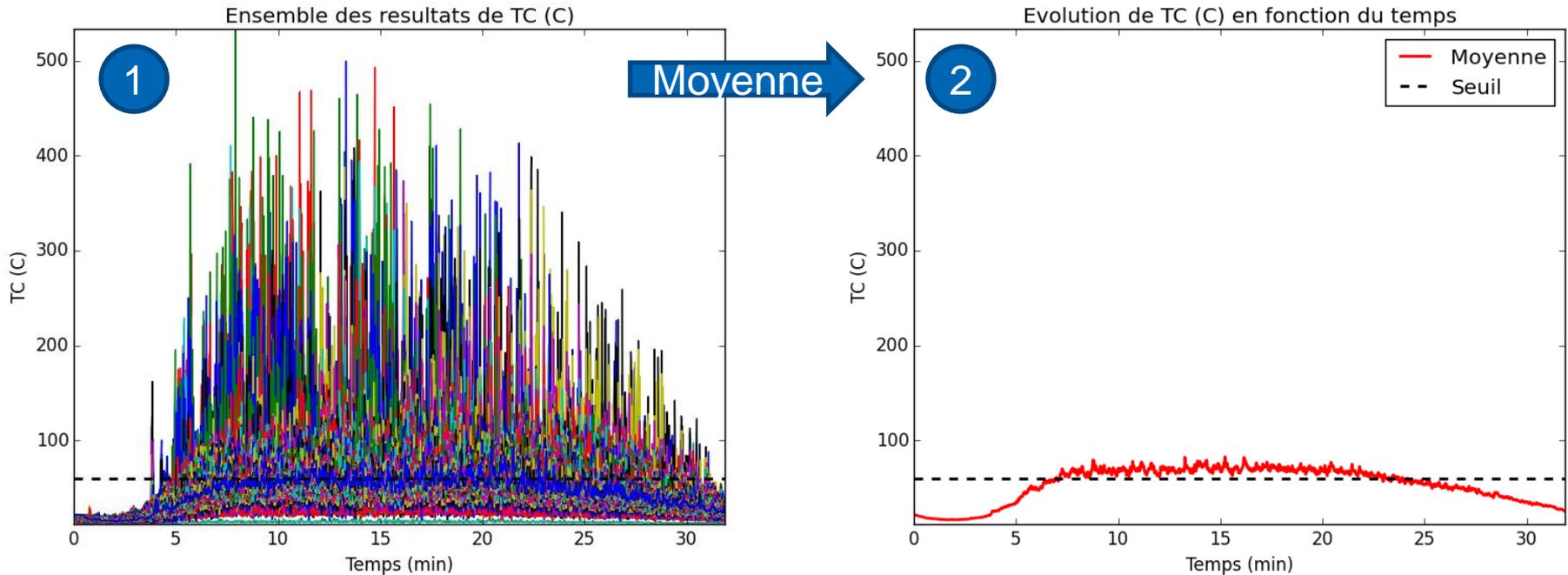
- Evolution temporelle de la température des gaz en



- Récupération de résultats $(TC(t; x_k, y_k))_{1 \leq k \leq n_c}$,
 n_c , nombre de capteurs; (x_k, y_k) , leurs positions.
- Estimation de la conformité ?



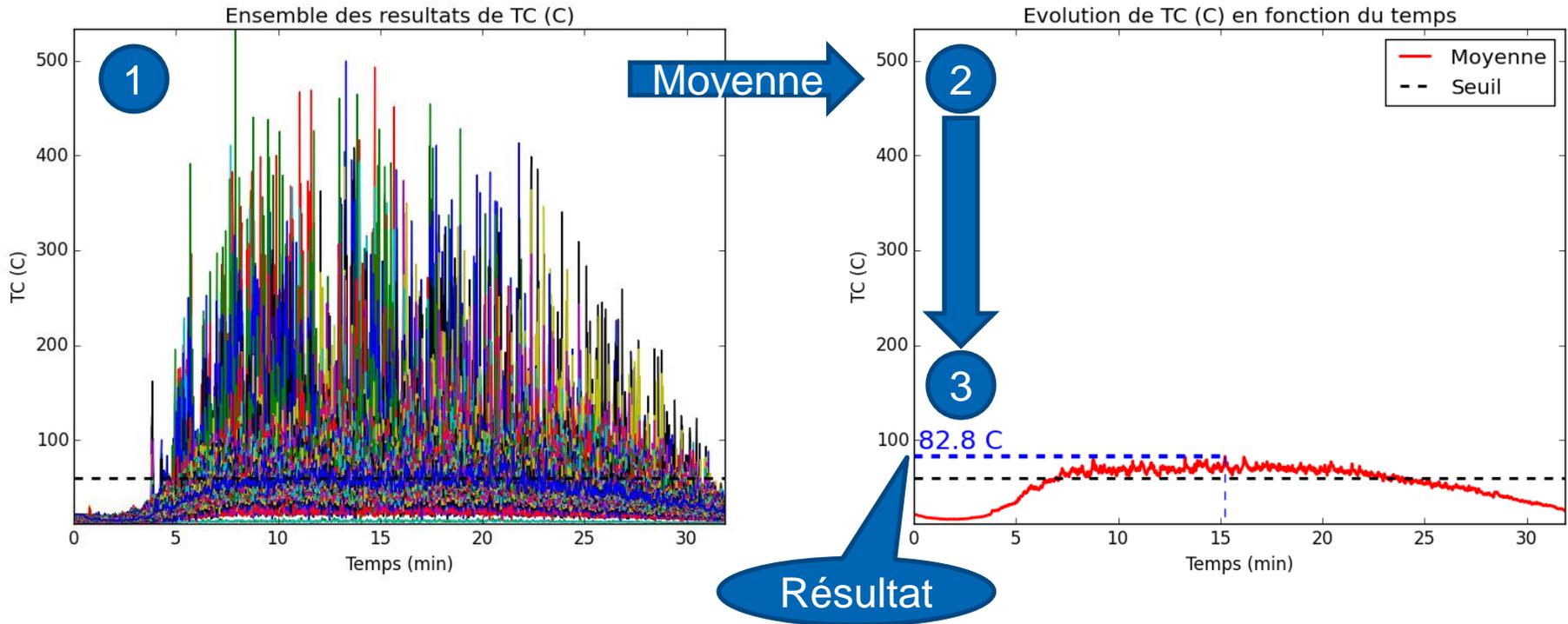
- Une méthode possible (utilisée par le LNE) :



- $\langle TC(t) \rangle = \frac{1}{n_c} \sum_{k=1}^{n_c} TC(t; x_k, y_k);$
- Moyenne spatiale (hors panache).



- On a choisi de prendre le maximum sur toute la simulation



- Résultat : $TC = \max_t \{TC(t)\}$;
- Pour ces entrées, le système de désenfumage est non conforme : $TC = 82.8 \text{ } ^\circ\text{C} > \text{Seuil} = 60 \text{ } ^\circ\text{C}$.



1

Evaluation de la
conformité:

Probabilité de défaillance

2

Utilisation d'une
caractéristique de FDS

3

Autre méthode
d'estimation de la
probabilité

4

Combinaison des deux
méthodes

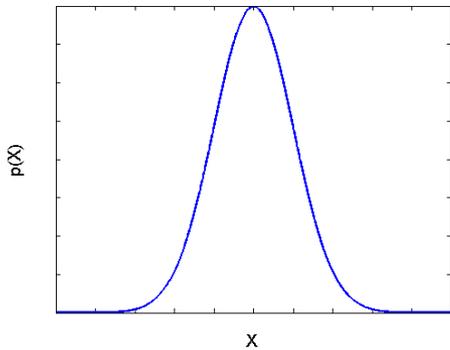


$$X = (X_1, X_2, \dots, X_8) \\ = (T_{ext}, \dots, \dot{Q}''')$$

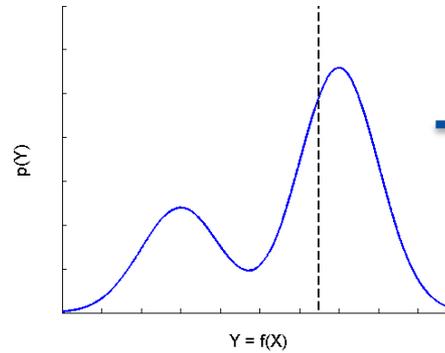
FDS

$$Y = f(X) \\ = TC$$

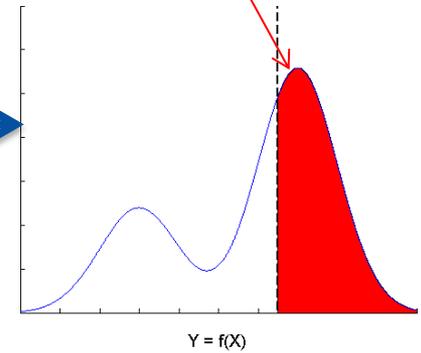
Proba(Y > Seuil)



Loi des entrées

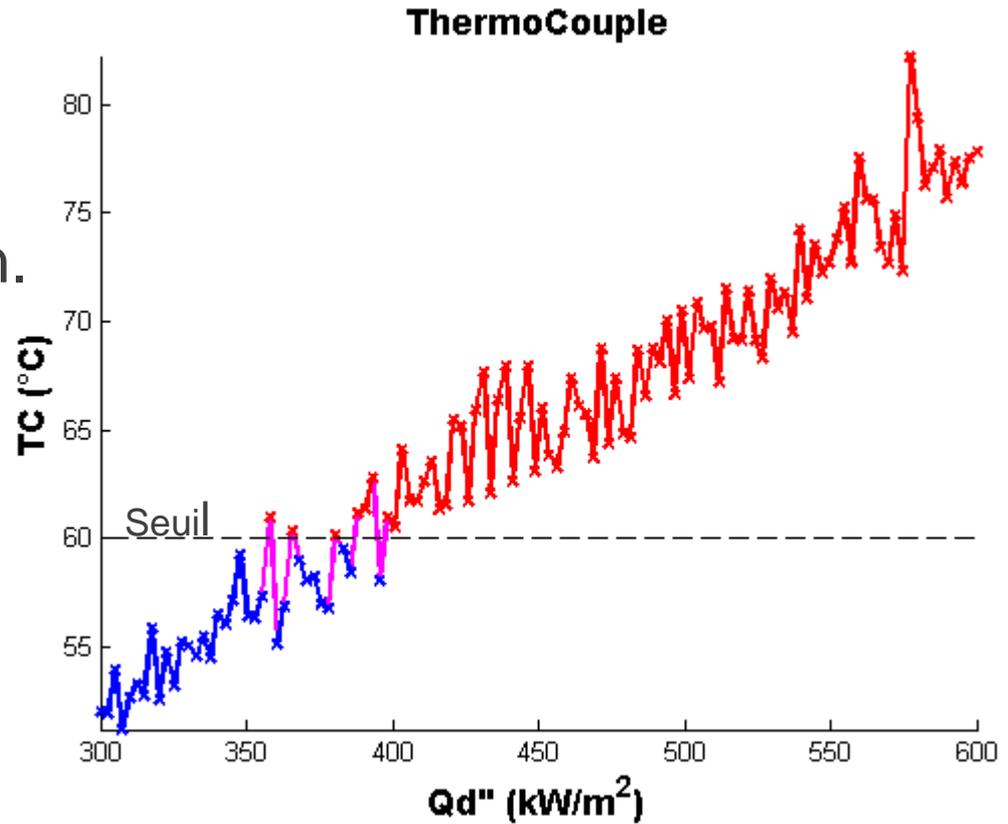


Loi de la sortie



- Exemple: $TC = f(\dot{Q}''')$.

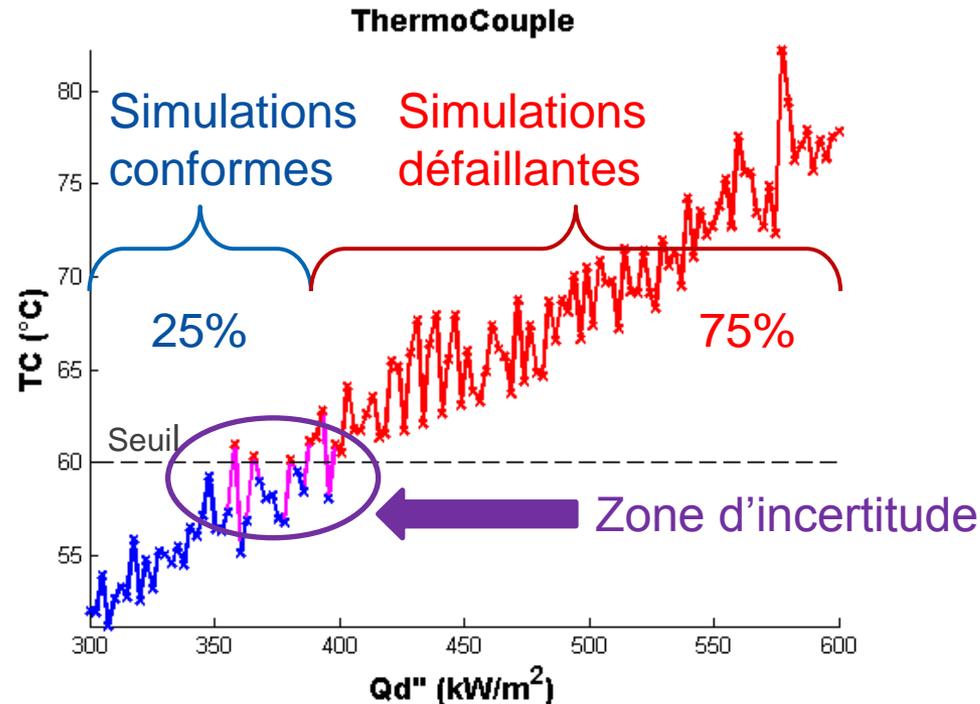
- 1 point = 1 simulation.



- Sur le graphique, 120 simulations (maille de 20 cm).



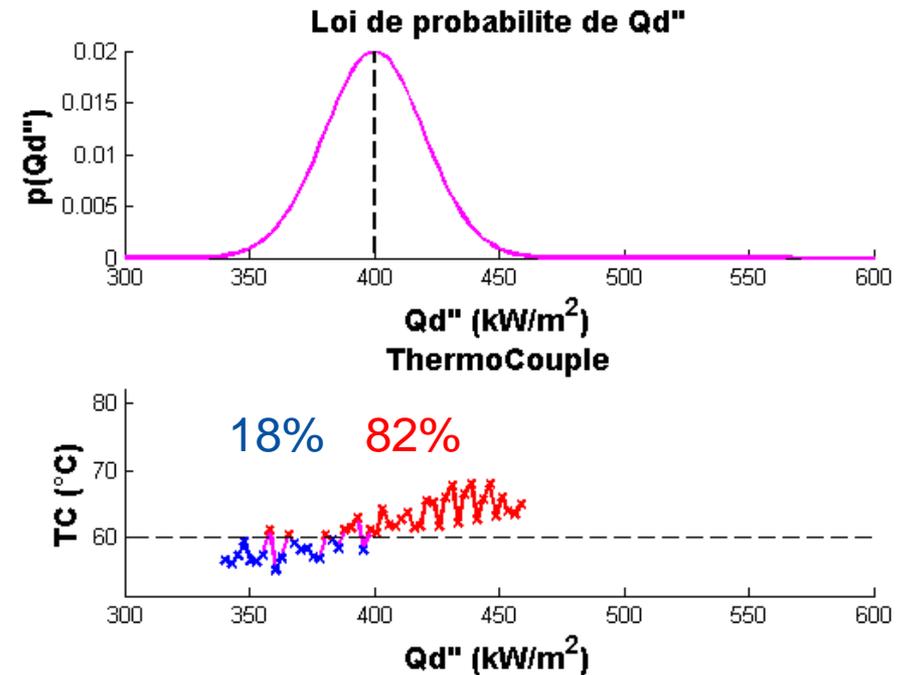
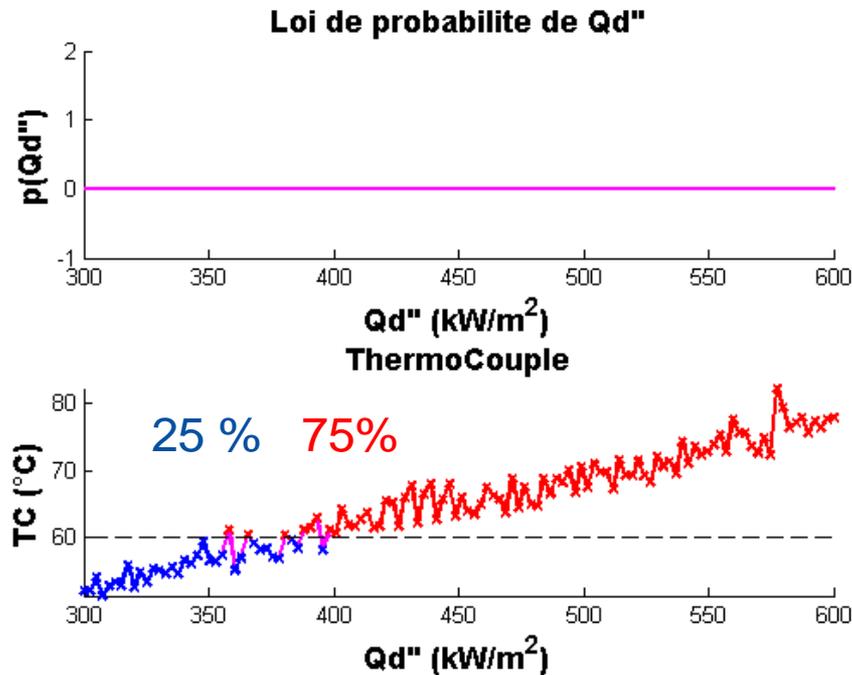
- Pour une simulation donnée :
 - conformité = en-dessous du seuil;
 - défaillance = au-dessus du seuil.



➔ Conformité d'une étude = proportion de cas conformes.



- Conformité = proportion de simulations conformes
= probabilité d'être en-dessous du seuil.
- Tous les feux ne sont pas équiprobables : certains feux sont plus fréquents que d'autres → loi de probabilité.



- Estimation de probabilité : méthode de Monte-Carlo;
 - Choix aléatoire des feux (taille, puissance, cinétique, ...), et des conditions environnementales (températures, pression, ...) selon leurs probabilités d'occurrence → proportion de cas conformes :

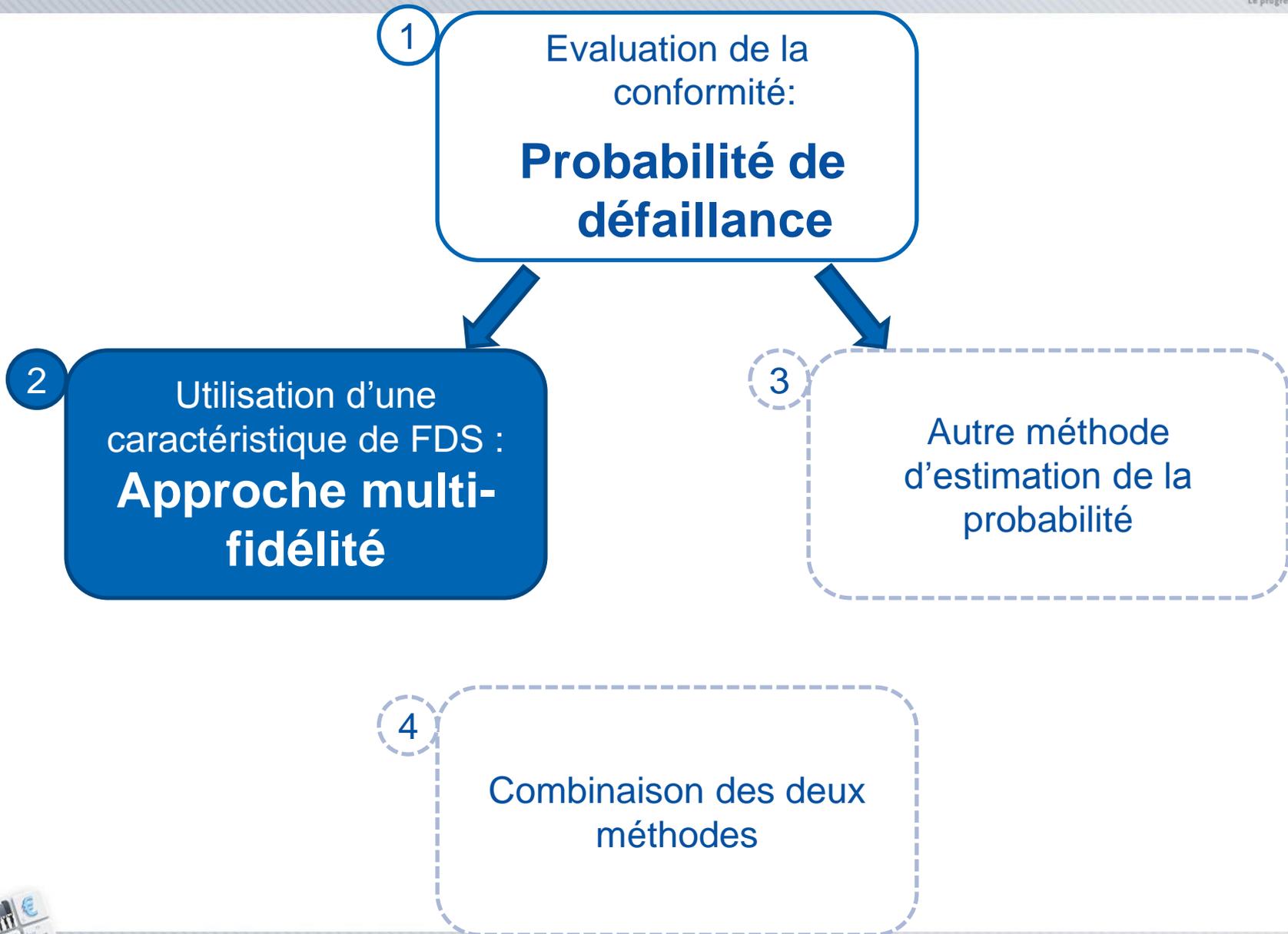
$$p = \frac{\text{nombre de cas conformes}}{\text{nombre de simulations}} = \frac{m}{n} \pm \sigma$$

$$\text{avec } \sigma = \sqrt{\frac{p \cdot (1-p)}{n}} \rightarrow \frac{\sigma}{p} = \sqrt{\frac{(1-p)}{n \cdot p}} \rightarrow n = \frac{1-p}{p \cdot \left(\frac{\sigma}{p}\right)^2};$$

→ Pour estimer une probabilité de $p \approx 20\%$, avec une précision relative de $\frac{\sigma}{p} \approx 10\%$, il faut $n \approx 400$ simulations.

- La méthode de Monte-Carlo n'est pas adaptée à FDS.
- 2 alternatives.





- FDS a un paramètre de maille dans ses entrées t_{xyz} ;
- Plus on détériore la résolution (t_{xyz} grand), plus on réduit le temps de calcul;

Taille de maille	100 cm	50 cm	25 cm	20 cm	12.5 cm	10 cm
Temps de calcul	5 min.	1 heure	1 jour	2 jours	2 sem.	1 mois

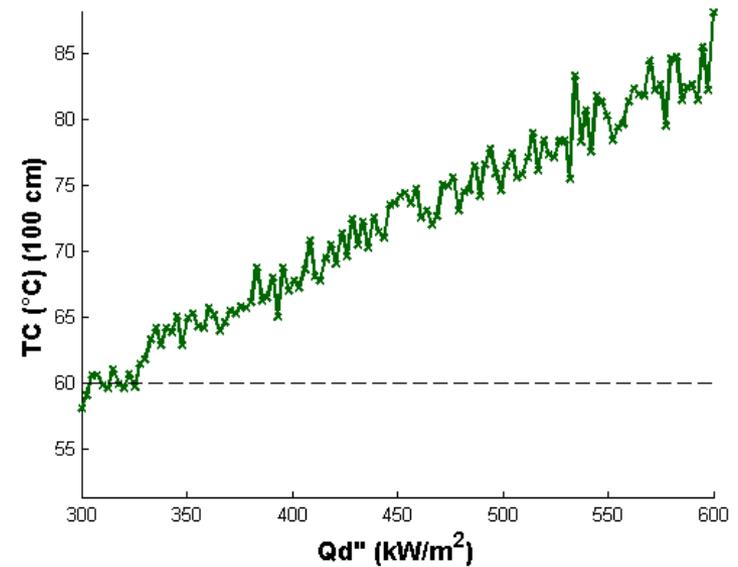
- Compromis fiabilité-calcul:
 - Utiliser des simulations rapides, pour prévoir des simulations précises.



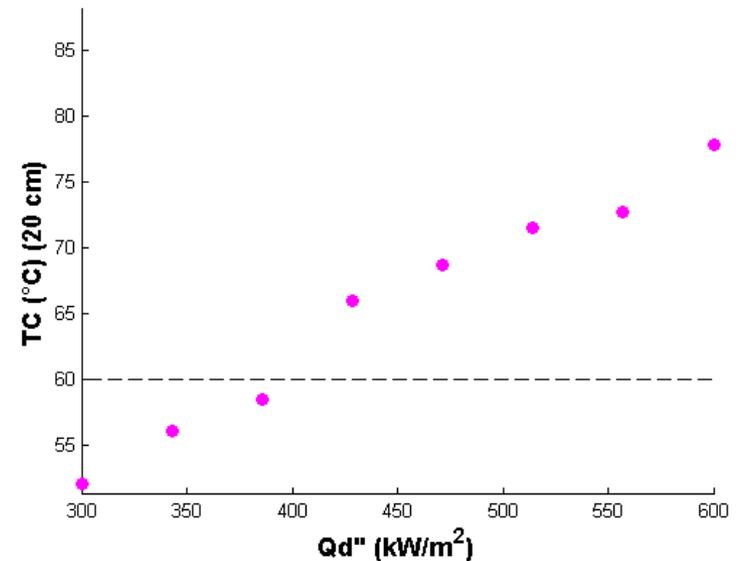
1. Calcul des simulations :

- 120 simulations à 100 cm;
 - 8 simulations à 20 cm.
-
- Courbes de la température en fonction du terme source, en haute et basse fidélité.

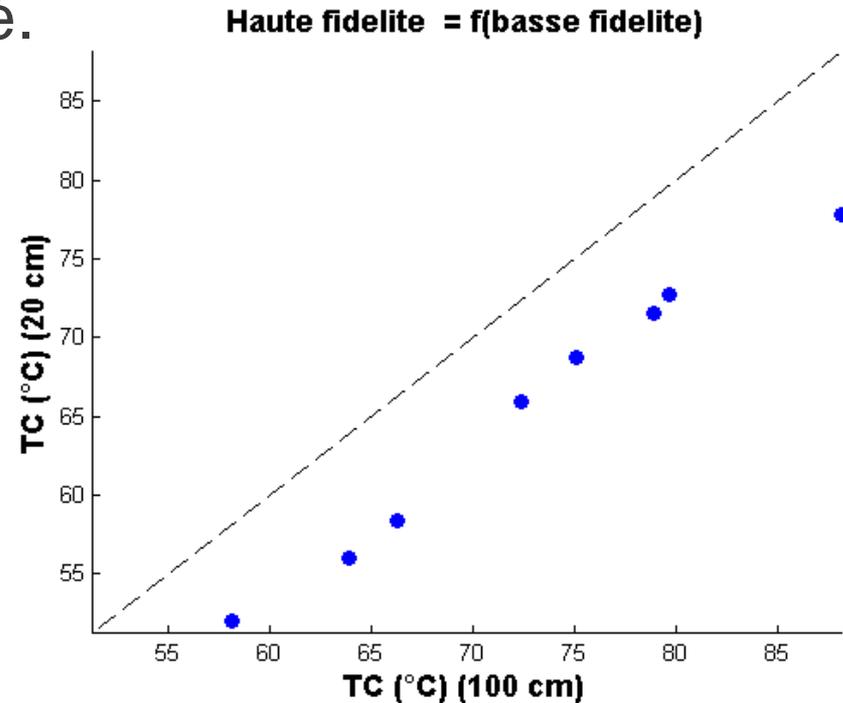
Resolution de 100 cm



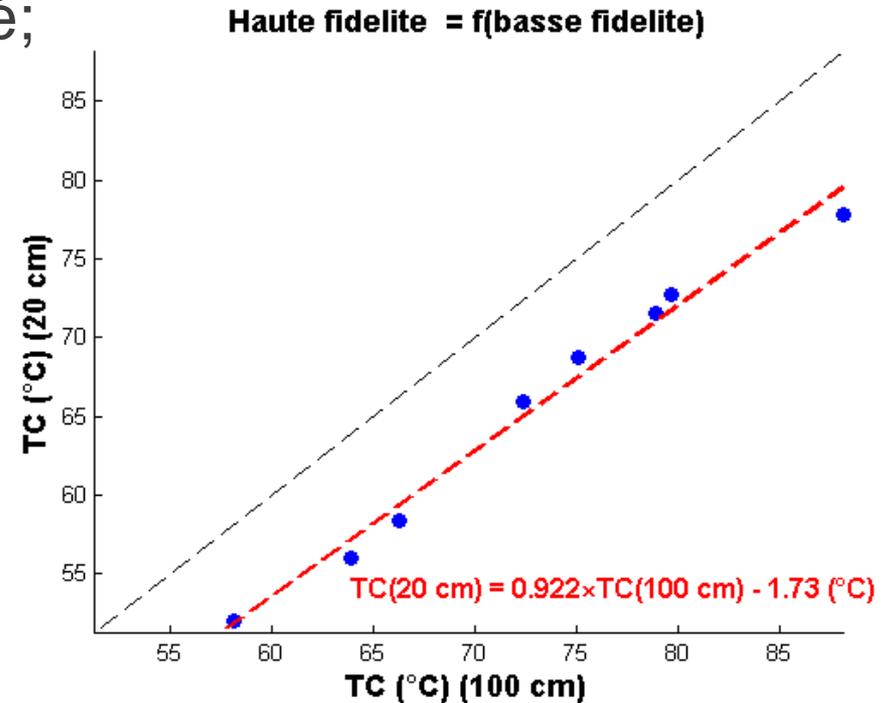
Resolution de 20 cm



1. Calcul des simulations;
2. Analyse de la relation entre haute fidélité et basse fidélité.



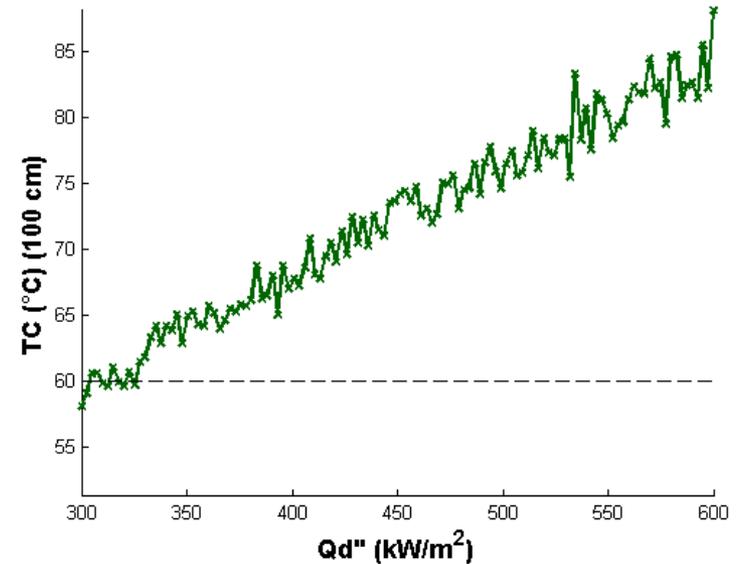
1. Calcul des simulations;
2. Analyse de la relation entre haute fidélité et basse fidélité;
3. Estimation de la relation.



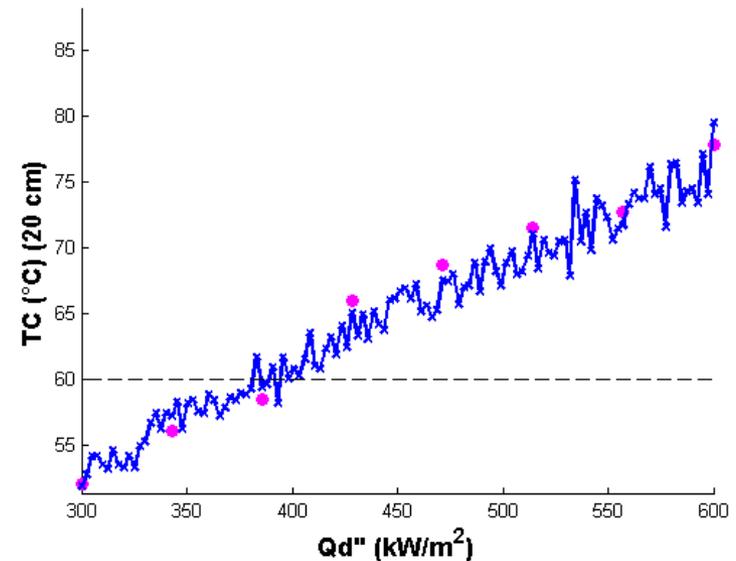
1. Calcul des simulations;
2. Analyse de la relation entre haute fidélité et basse fidélité;
3. Estimation de la relation;
4. Application de la relation.

$$\text{Prediction(Haute Fidélité)} \\ = f(\text{Basse fidélité}).$$

Resolution de 100 cm

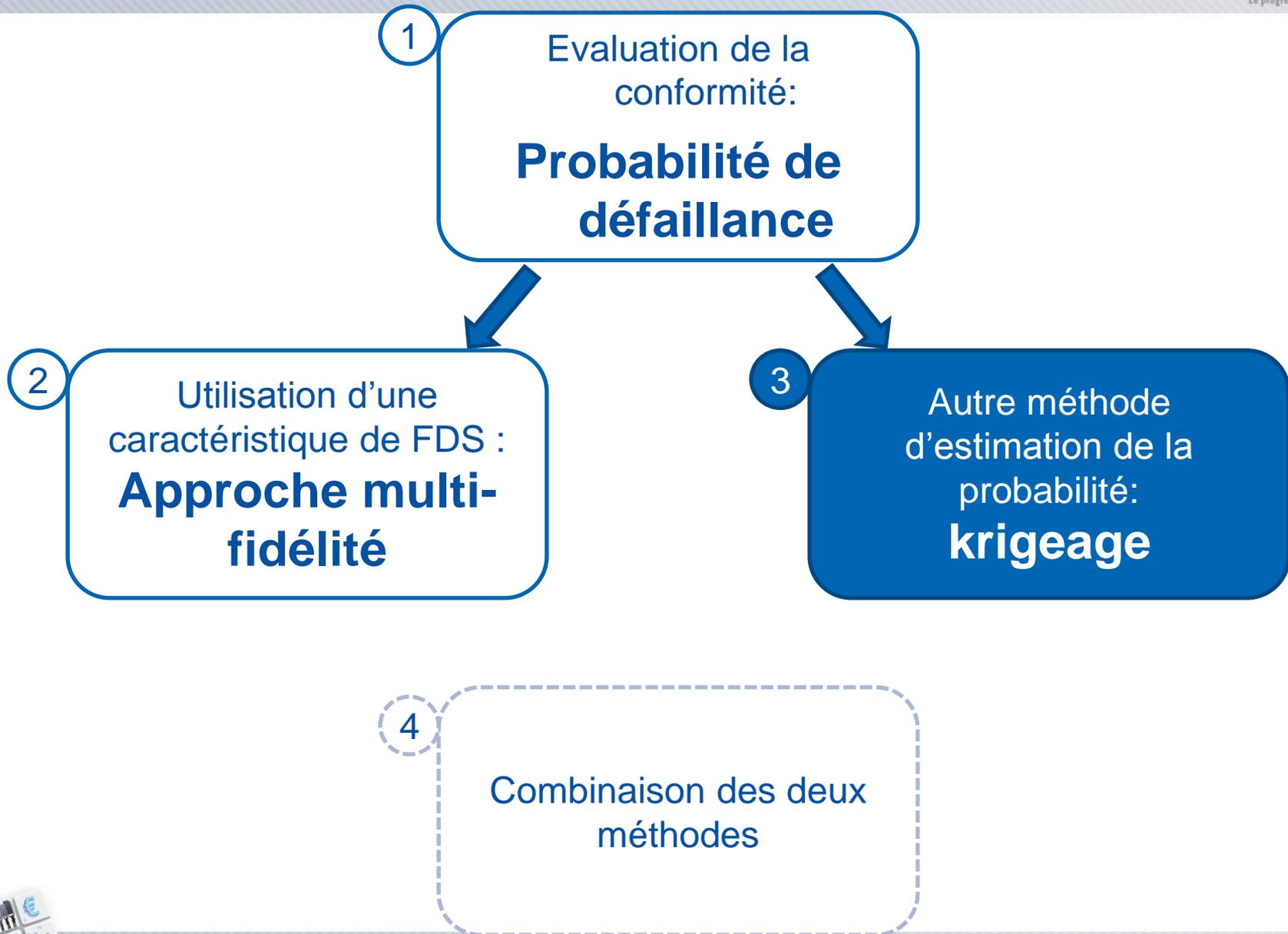


Resolution de 20 cm



- Méthode rapide :
 - Résolution spatiale moindre → plus rapide;
- Questions :
 - Pertinence des résultats ? Validité de la relation ?
 - Comment faire le calcul d'incertitude ?
 - Que faire si la relation est plus complexe? Si il y a plus que 2 niveaux ?
 - Peut-on voir apparaître un effet avec la taille de maille ? Comment le traiter ? Peut-on alors extrapoler ?





- Méthode de Monte-Carlo directe inutilisable → changement de méthode pour calculer la probabilité → **krigeage**;
- Krigeage = méthode statistique d'estimation et prédiction de la sortie

$$[\hat{f}(x), \Delta\hat{f}(x)] = \textit{krigeage}(\{x_i, f(x_i)\}_{1 \leq i \leq n_{\textit{simulations}}});$$



Prédiction
par krigeage

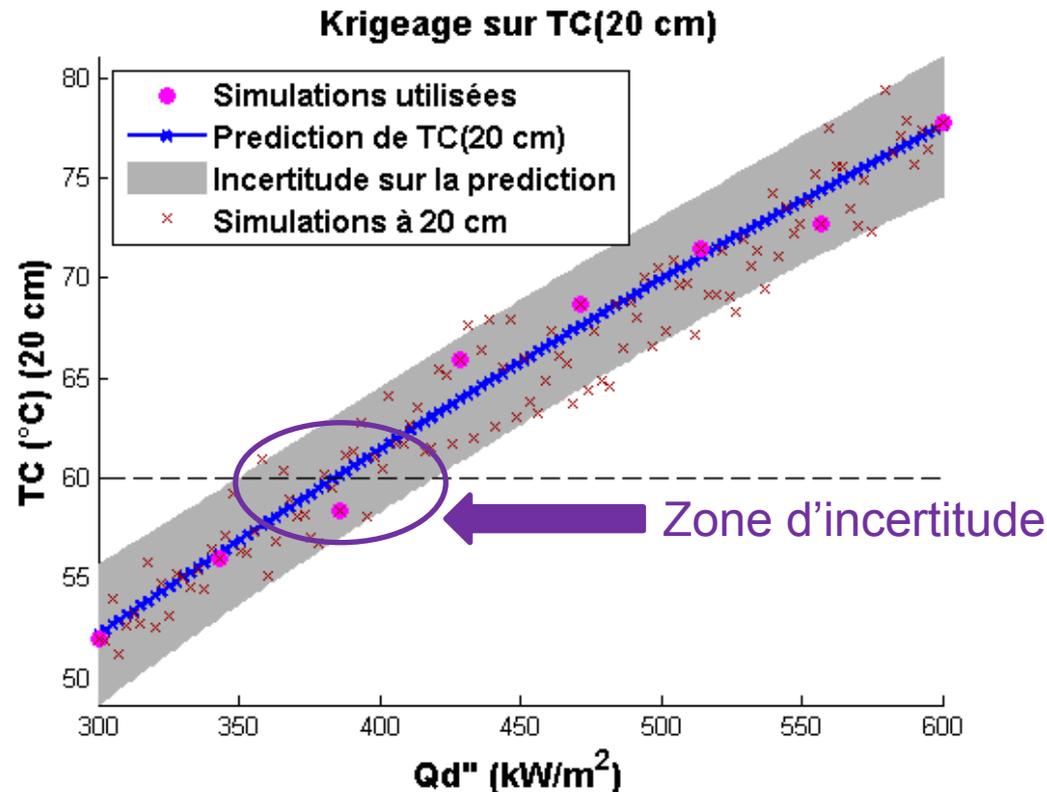
Incertitude
associée

Résultats
du simulateur

- Procède par moyenne pondérée des résultats.



1. 8 simulations à haut niveau de fidélité (20 cm);
2. Définitions et calibration d'un modèle de krigeage;
3. Prédiction et incertitudes;

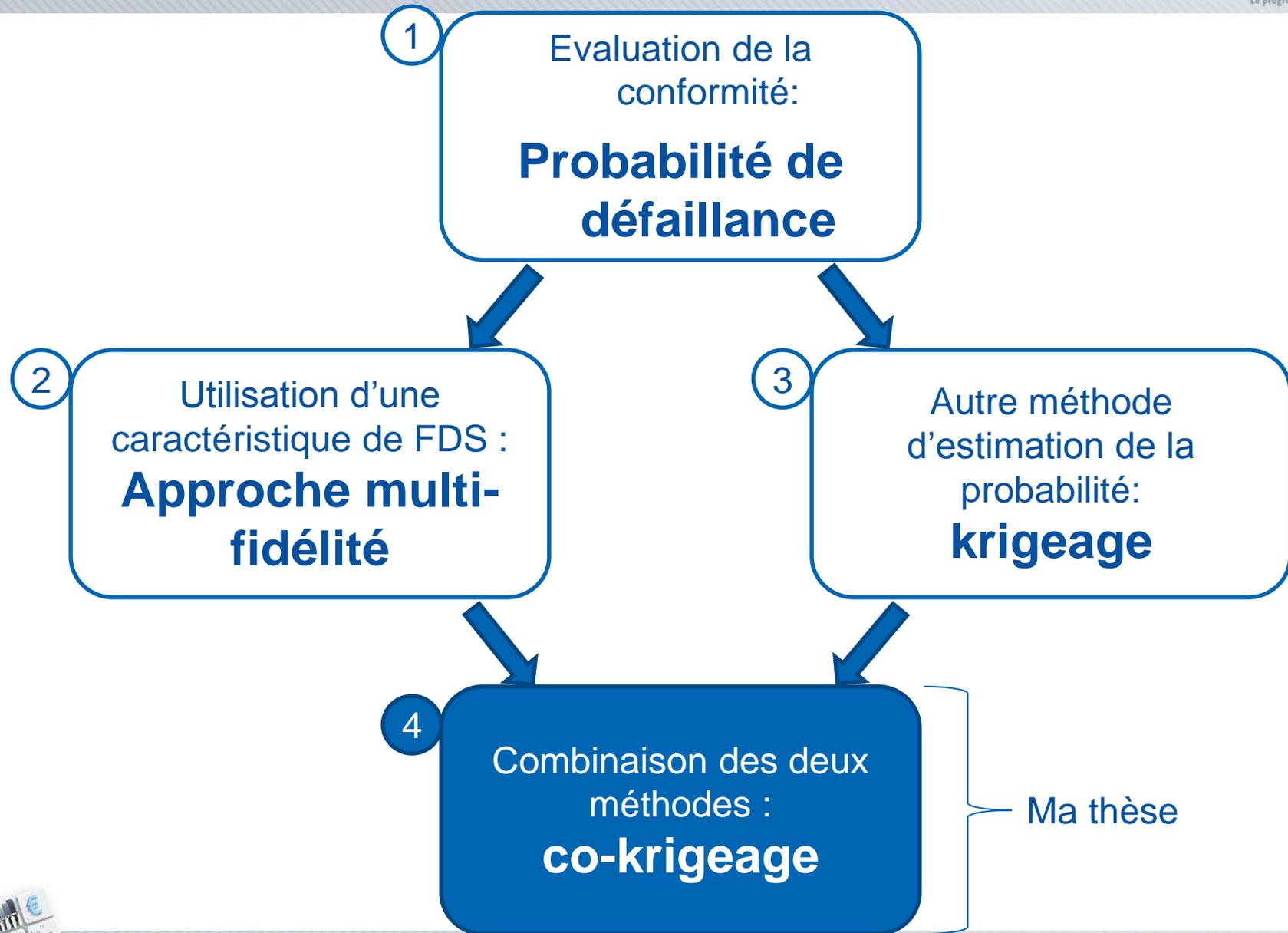


- Comparaison avec 120 simulations hautes fidélités.

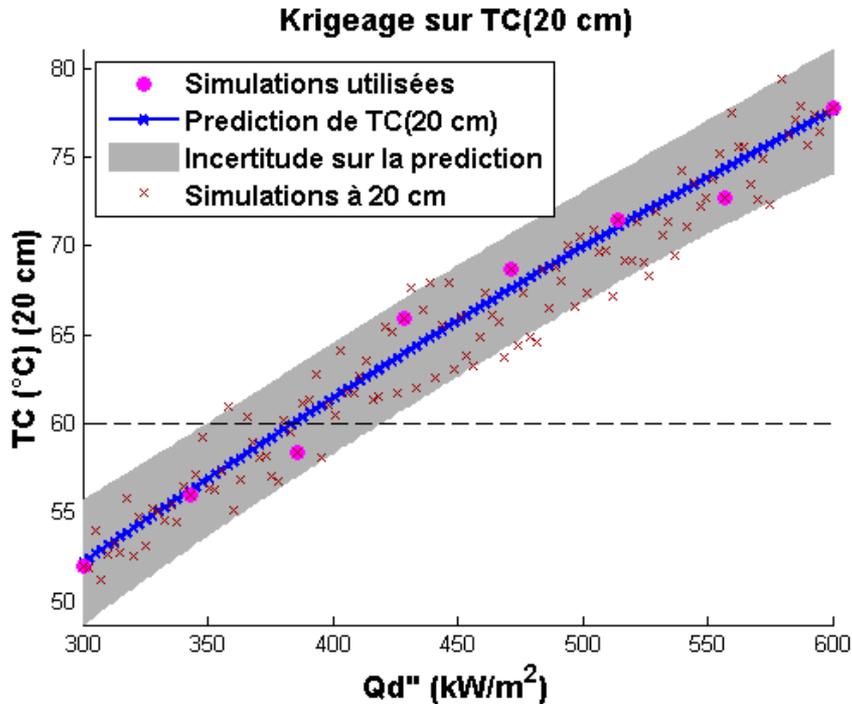


- Intérêts :
 - avec peu de simulations, on obtient une prédiction et une incertitude;
 - ➔ application du Monte-Carlo sur cette prédiction;
 - ➔ probabilité avec incertitude;
 - ne nécessite pas la connaissance des modèles du code de calcul;
 - fonctionne même sur des cas non-linéaires, plus complexe.
- Limitations :
 - dans le cas de FDS, reste trop coûteux en nombre de simulations, donc en temps;
 - nécessite des connaissances en statistiques (notions « d'incertitudes »,...);
 - implique un développement informatique (Matlab, ...).
- Référence : C. E. Rasmussen. Gaussian processes for machine learning. MIT Press, 2006.

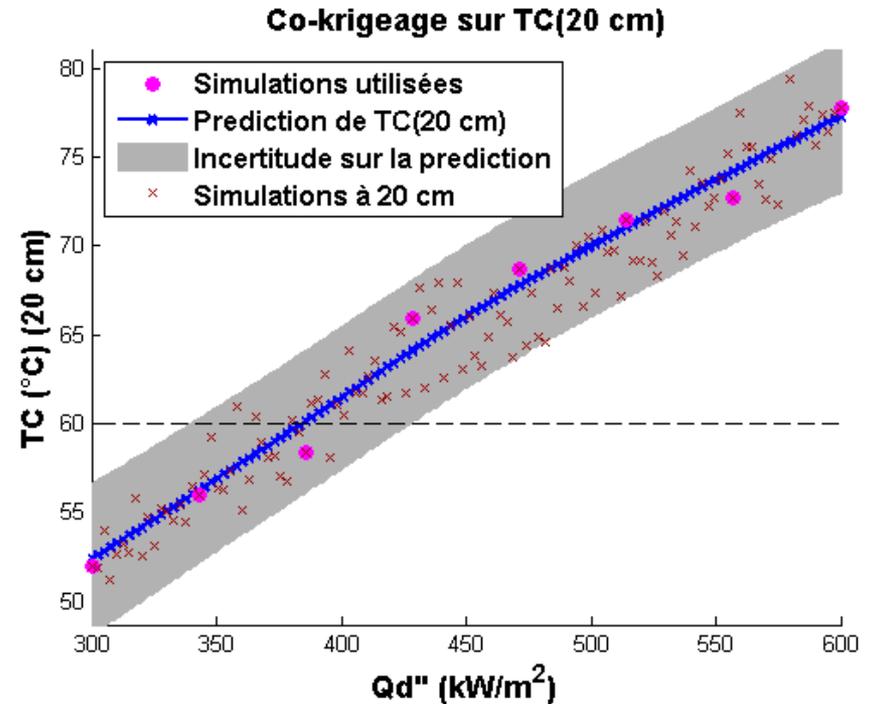




- Une exemple simple d'estimation de relation entre haute fidélité et basse fidélité :



Krigeage



Co-krigeage

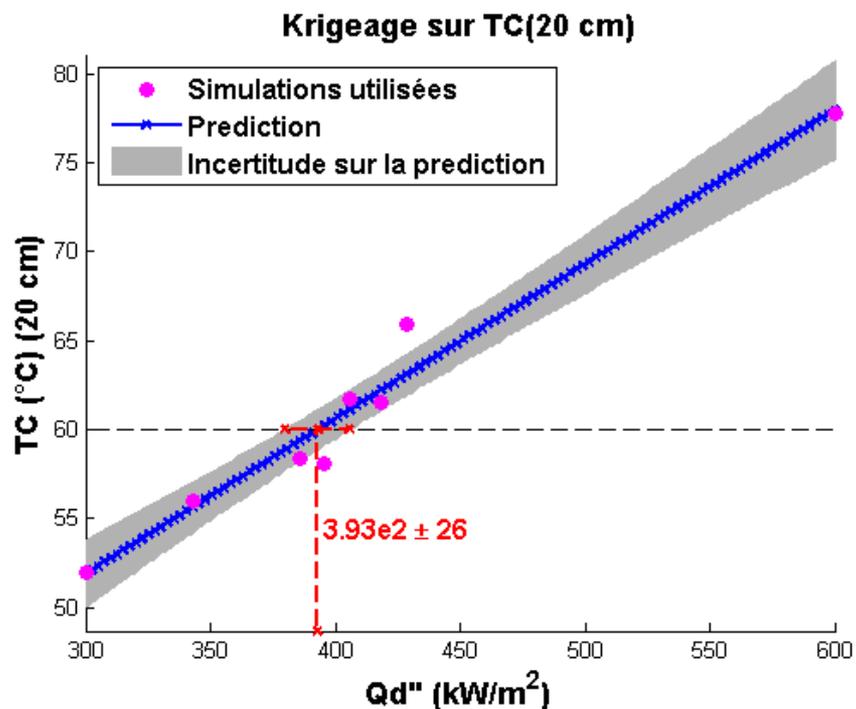
Meilleure estimation de l'incertitude.



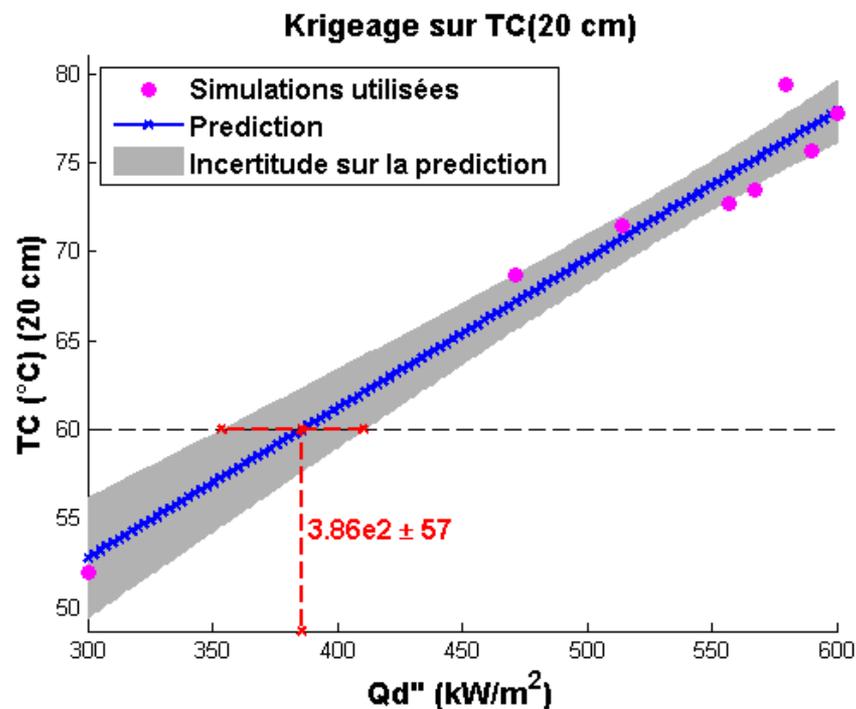
- Des incertitudes apparaissent lors de l'estimation d'une probabilité de défaillance, qui peuvent provenir :
 - de la loi des entrées;
 - du bruit de FDS;
 - de l'estimation de la valeur du bruit;
 - de la calibration du modèle statistique (co-krigeage);
 - de l'utilisation du modèle statistique;
 - de la méthode d'estimation de la probabilité (Monte-Carlo, ...).
- Si une comparaison entre les résultats et des données expérimentales est faite, des incertitudes s'ajoutent :
 - liées à la validité des modèles utilisés;
 - liées aux choix d'utilisateur;
 - liées au bruit de l'expérience.



- Importance du choix des simulations



Points
dans la zone de défaillance



Pas de points
dans la zone de défaillance



- Une bonne estimation ← un bon choix des simulations à faire.
 - Beaucoup de résultats n'implique pas forcément une bonne estimation.
- Problème du choix des points.
- Ici: recherche une probabilité de dépassement de seuil → recherche de points proche du seuil.
- Multi-fidélité → Choix du niveaux de fidélité des simulations:
 - Points rapides, mais peu fidèle (100 cm)
 - Points lents, mais précis (20 cm/10 cm)

Compromis à faire.



- Développement d'une méthodologie pour évaluer la conformité d'une sortie d'un code complexe.
- Sortie = choix d'une valeur résumé d'une simulation.
 - La validité de cette valeur n'est pas justifiée dans cette présentation
- Conformité = probabilité que la sortie dépasse son seuil réglementaire + incertitude associée.
- Simulations coûteuses → développement d'un modèle statistique: co-krigeage (krigeage à plusieurs niveaux).
- Fonctionne avec des relations non-linéaires; en plus grande dimension, et avec plus de niveaux.



- Perspectives de la thèse :
 - Calcul de probabilité de défaillance et son incertitude associée;
 - Planification = construction d'une méthode pour choisir automatiquement la meilleure simulation à lancer;
 - Développement informatique : intégration sur le package Small (Octave/Matlab) Toolbox for Kriging (STK);

- Autres pistes étudiées :
 - Question de l'aléa de FDS;
 - Calcul en parallèle;
 - Combinaison de plusieurs sorties de FDS.

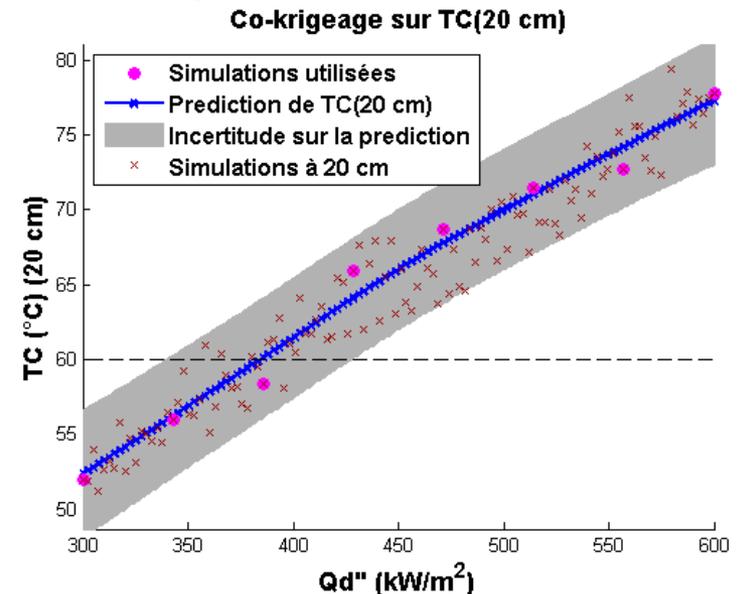
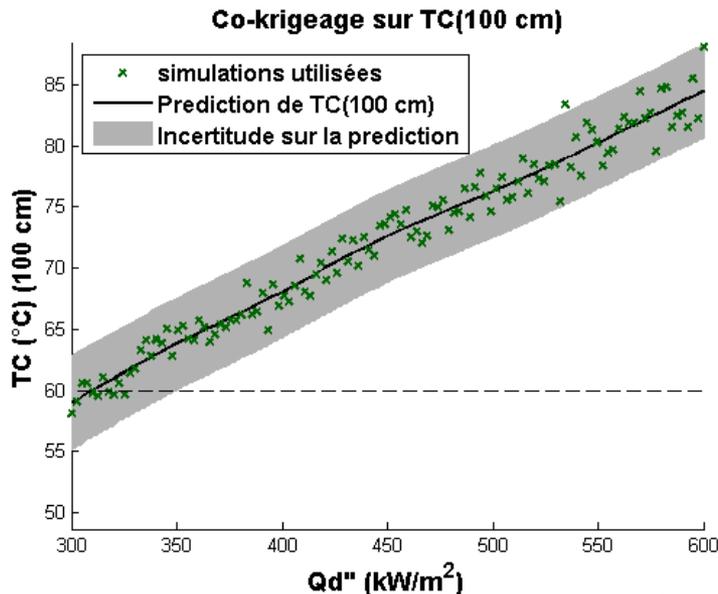


Merci de votre attention.



1. Faire des simulations aux niveaux basses et hautes fidélités;
2. Définir une relation entre les niveaux;
3. En déduire un modèle de co-krigeage;
4. Calibrer le modèle de co-krigeage;
5. Prédire le niveau haute fidélité et son incertitude;

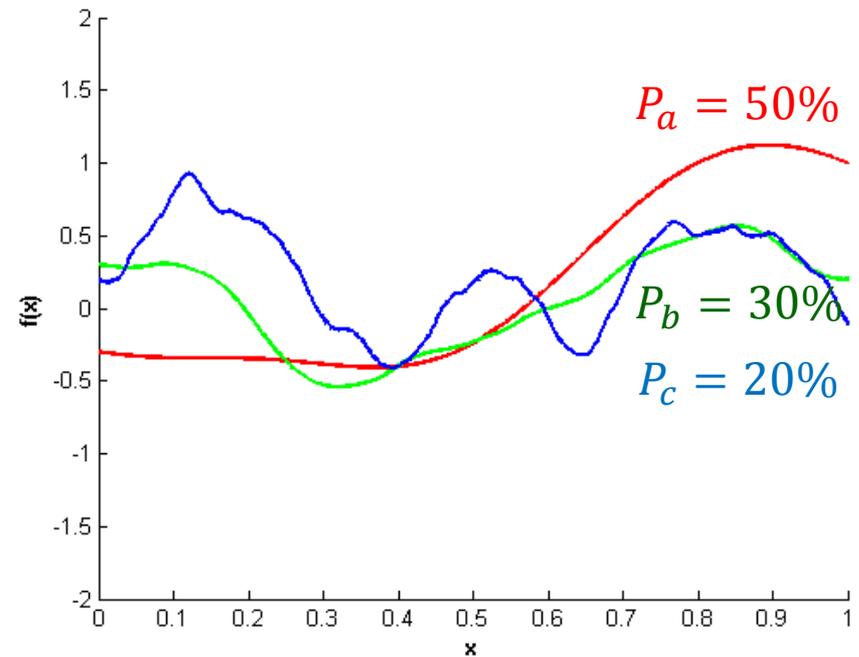
Multi-fidélité
Krigage



- Les niveaux sont estimés simultanément, mais seul le niveau haute fidélité est retenu.



- Prenons un exemple avant de commencer :
 - Soit un simulateur/code/fonction, $y = f(x)$.
 - Cette fonction est inconnue, mais, par des « connaissances extérieures », le nombre de possibilité est limité :
il y a 50% de chance d'avoir $f_a(x)$
30% de chance d'avoir $f_b(x)$
et 20% de chance d'avoir $f_c(x)$.



- Notons que les possibilités ne sont pas toutes égales.

- Définition : l'ensemble

$\{(f_a(x); P_a), (f_b(x); P_b), (f_c(x); P_c)\}$ s'appelle un processus aléatoire.



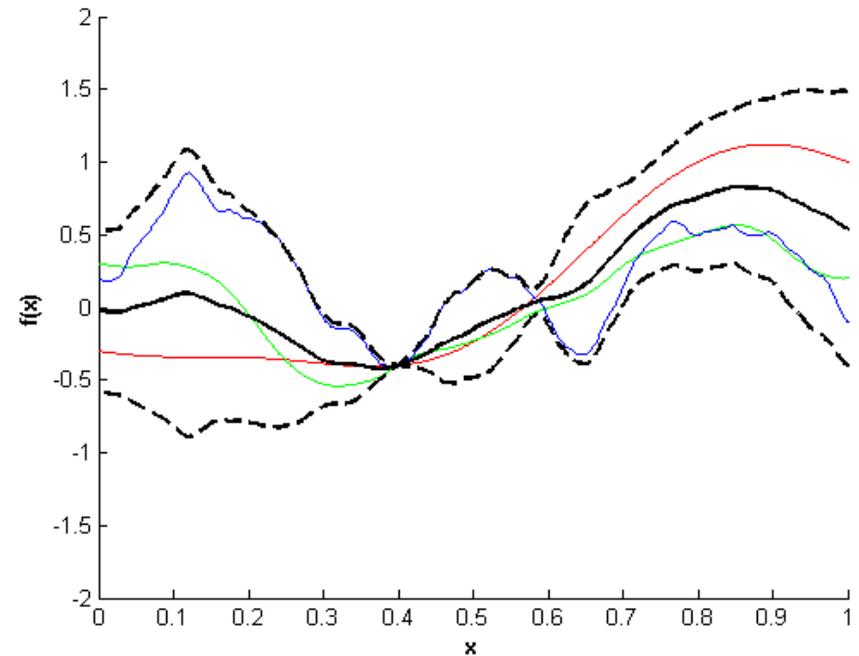
- De ces courbes, une fonction moyenne peut être calculée

$$f_m(x) = P_a \cdot f_a(x) + P_b \cdot f_b(x) + P_c \cdot f_c(x),$$

ainsi qu'une fonction écart-type

$$v(x) = P_a \cdot (f_a(x) - f_m(x))^2 + P_b \cdot (f_b(x) - f_m(x))^2 + P_c \cdot (f_c(x) - f_m(x))^2,$$

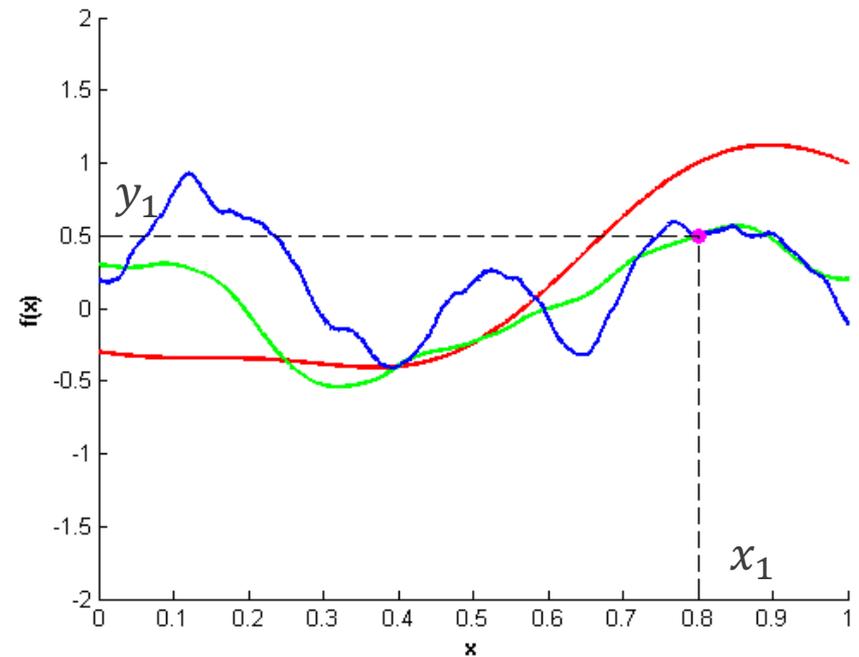
$$\sigma(x) = \sqrt{v(x)}.$$



- Sur le graphique en noir continue, f_m ; en noir pointillé, $f_m \pm 2\sigma$.



- Supposons que, en plus de savoir que cela ne peut-être qu'une de ces 3 fonctions, une « observation » de notre fonction a été effectuée : (x_1, y_1) .
- On sait désormais, que $f(x_1) = y_1$.
- Comme la courbe rouge ne passe pas par ce point, notre fonction ne peut pas être la courbe rouge
→ on peut donc la supprimer de la liste des courbes possibles.



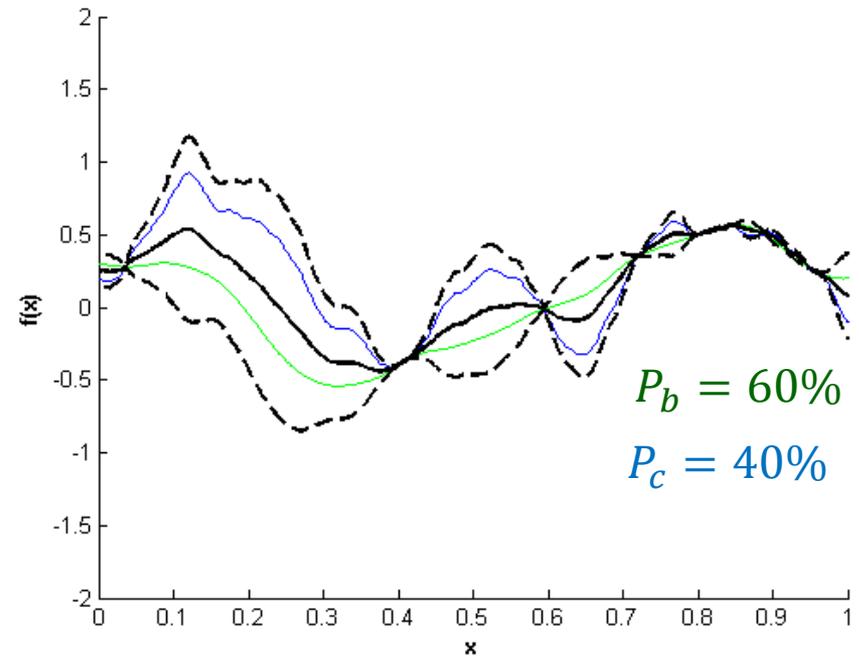
- Les probabilités se redéfinissent:
 $P_a | (x_1, y_1) = 0\%$ (il est impossible que cela puisse être la courbe rouge) ;

$$P_b | (x_1, y_1) = \frac{P_b}{P_b + P_c} = 60\% ;$$

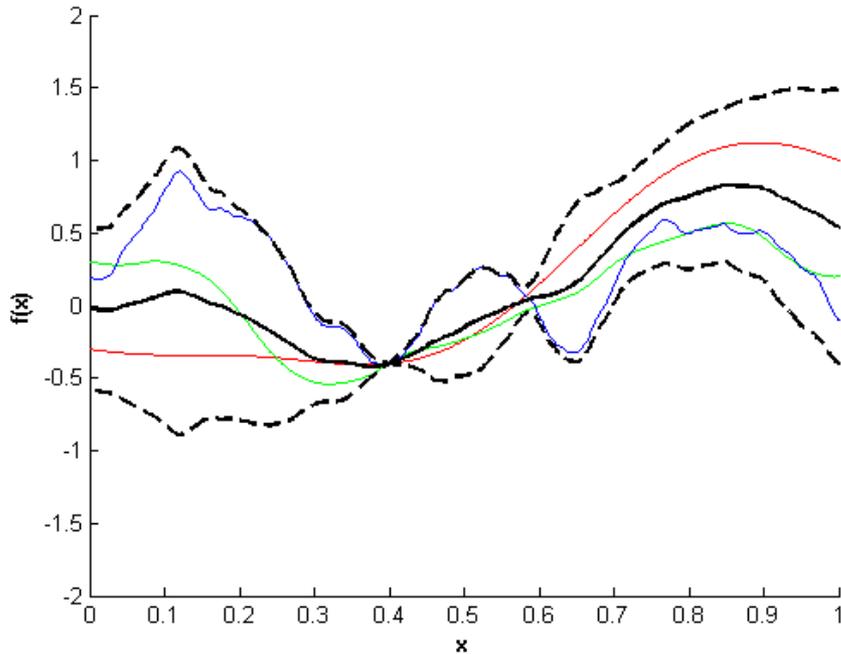
$$P_c | (x_1, y_1) = \frac{P_c}{P_b + P_c} = 40\% .$$

- $P_a | (x_1, y_1)$: probabilité que ce soit la fonction a , sachant l'observation (x_1, y_1) .

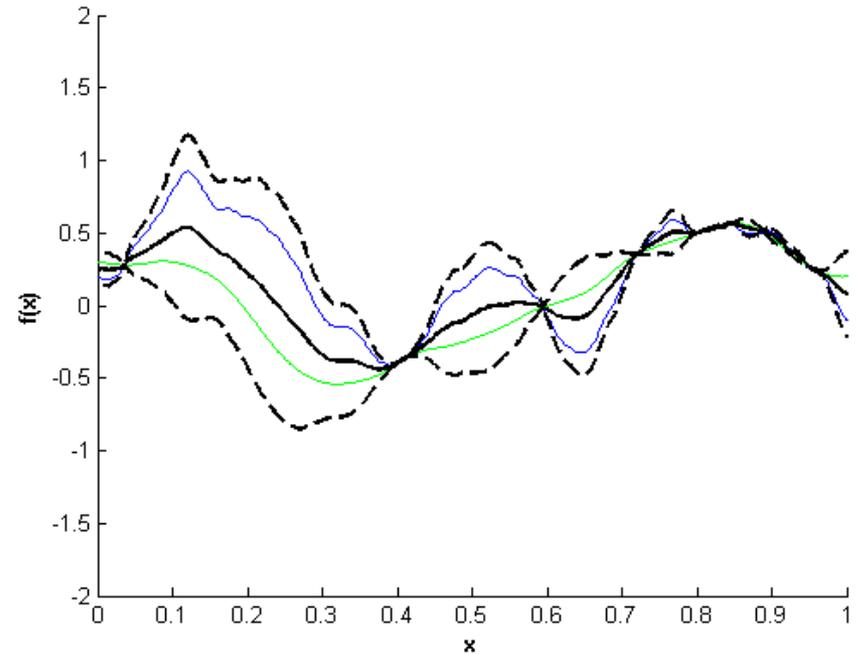
- Les fonctions moyenne et écart-type se recalculent avec ces nouvelles probabilités.



- Il y a une évolution de la fonction moyenne et de la fonction écart-type.



Avant



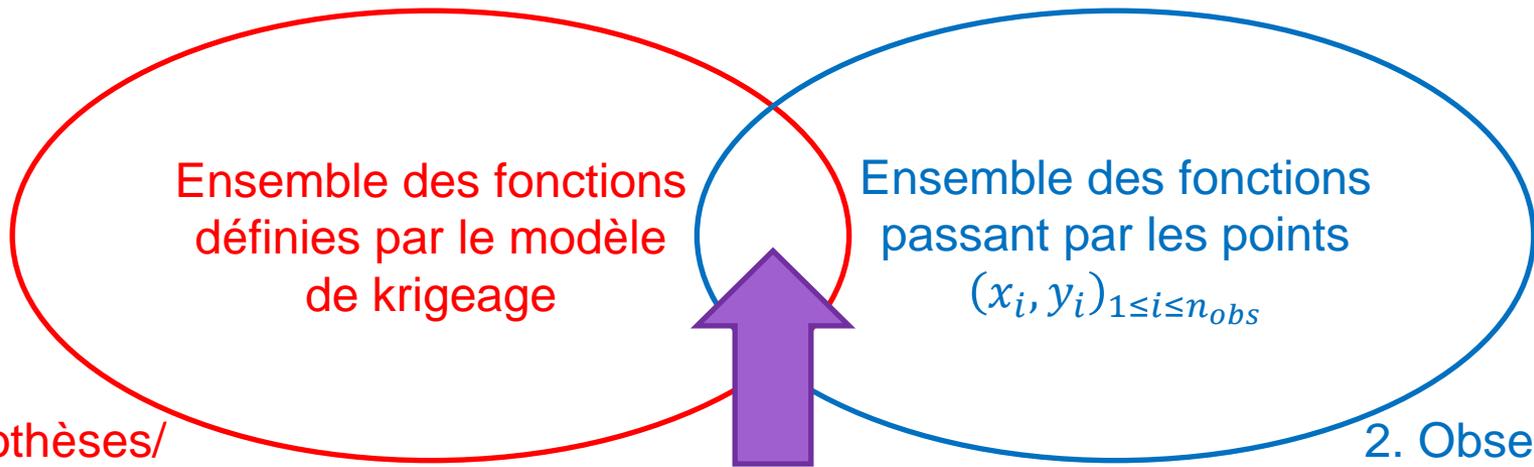
Après

- Le krigeage repose exactement sur ce principe, sauf que la liste des fonctions possibles sera infinie :

Modélisation par processus aléatoire gaussien.



- Utiliser le krigeage repose sur l'algorithme suivant:
 1. Construire un modèle de krigeage \Leftrightarrow Faire une modélisation par processus gaussien \Leftrightarrow définir la liste (infinie) des fonctions possibles, ainsi que leurs probabilités associées.
 2. Faire des observations $y_i = f(x_i)$.
 3. Appliquer directement les formules du krigeage pour recalculer les nouvelles probabilités.



1. Hypothèses/
Modélisation/A priori

3. Ensemble des fonctions
possibles restantes/
Résultat du krigeage/A posteriori

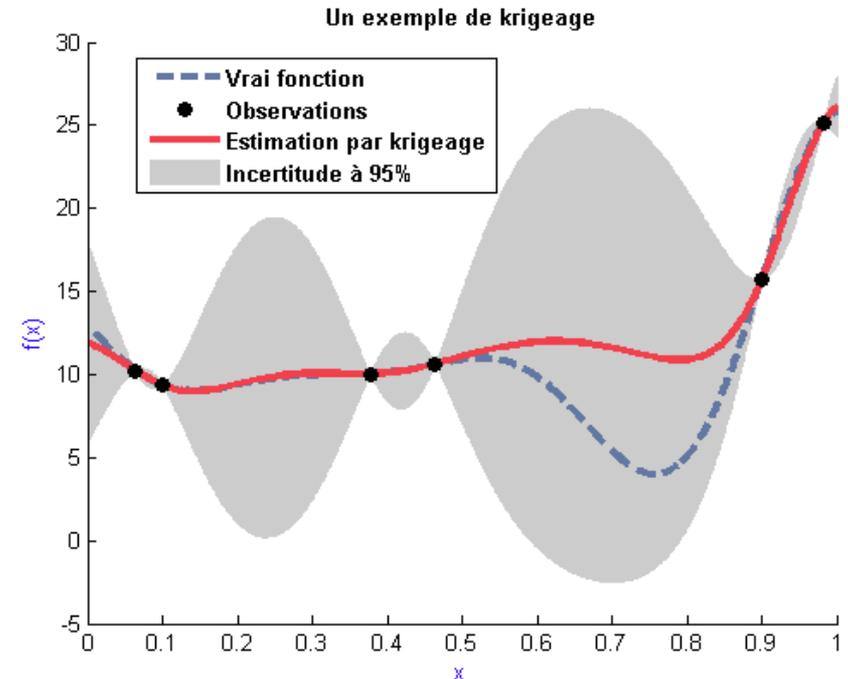
2. Observations/
Vraisemblance



- $f(x) = ((6x - 2)^2) \cdot \sin(12x - 4) + 10$, sur $[0; 1]$.
- Modélisation: (définition du processus gaussien)
 - Choix d'une covariance de Matérn de régularité $\nu = 5/2$;
 - Moyenne constante;
- Observations : 6 points sur l'intervalle $[0; 1]$.

L'application de la formule du krigeage donne la prédiction en rouge, et l'incertitude en gris.

(Figure générée sous Matlab à l'aide de Small Toolbox for Kriging (S.T.K.)).



- $f(x) = ((6x - 2)^2) \cdot \sin(12x - 4) + 10$, sur $[0; 1]$, avec un bruit d'écart-type $s = 3$.
- Modélisation : (définition du processus gaussien)
 - Choix d'une covariance de Matérn de régularité $\nu = 5/2$;
 - Moyenne constante;
 - Bruit supposé identique non nul sur la totalité de l'intervalle.
- Observations : 20 points sur l'intervalle $[0; 1]$.

On constate que la prédiction tient compte de la présence du bruit et ne passe plus forcément par les observations

