

# Modélisation de propagation de fissure par un PDMP

Romain Azaïs <sup>b ‡</sup>, Anne Gégout-Petit <sup>b ‡</sup>, Marie Touzet <sup>#</sup>

<sup>b</sup> : IMB    –    <sup>‡</sup> : Equipe CQFD, INRIA    –    <sup>#</sup> : LMP

Projet ANR FauToCoES

Journées MAS 2010

# Plan

- 1 Modèle PDMP pour la propagation de fissure
  - Pourquoi un modèle stochastique ?
  - Qu'est-ce qu'un PDMP ?
- 2 Ajustement sur les données de Virkler
  - Ajustement par morceaux
  - Statistiques des résultats obtenus
- 3 Modèles de propagation de fissure
  - Modèle général
  - Principe d'actualisation
- 4 Simulations et validation du modèle
  - Modèle général
  - Principe d'actualisation

## Loi de Paris-Erdogan (propagation de fissure)

$$\frac{du}{dt} = C(\Delta\sigma\sqrt{\pi})^m \cos\left(\frac{\pi}{\omega}u\right)^{-\frac{m}{2}} u^{\frac{m}{2}} \quad (\text{P-E})$$

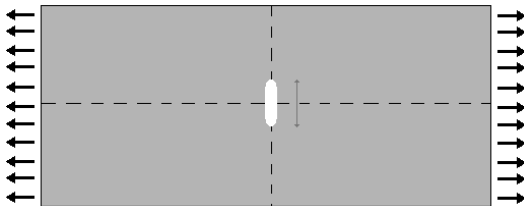
↪ évolution déterministe

## Loi de Paris-Erdogan (propagation de fissure)

$$\frac{du}{dt} = C(\Delta\sigma\sqrt{\pi})^m \cos\left(\frac{\pi}{\omega}u\right)^{-\frac{m}{2}} u^{\frac{m}{2}} \quad (\text{P-E})$$

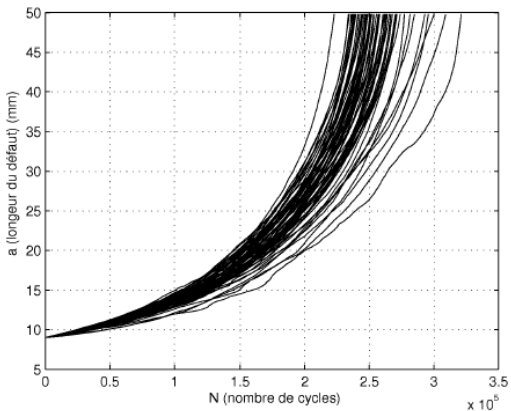
↪ évolution déterministe

## Expérience de Virkler



$$\Delta\sigma = 48.28\text{MPa} \quad \text{et} \quad \omega = 152.4\text{mm}$$

## Données expérimentales de Virkler



↪ dispersion importante !

## PDMP : processus hybride

$$X_t = (\nu_t, \zeta_t)$$

- $\nu_t \in K$  : le mode, un processus de saut
- $\zeta_t \in F_{\nu_t}$  : le vecteur des variables physiques

## PDMP : processus hybride

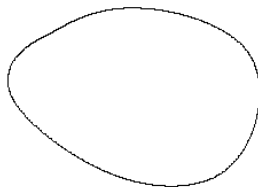
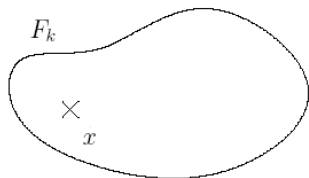
$$X_t = (\nu_t, \zeta_t)$$

- $\nu_t \in K$  : le mode, un processus de saut
- $\zeta_t \in F_{\nu_t}$  : le vecteur des variables physiques

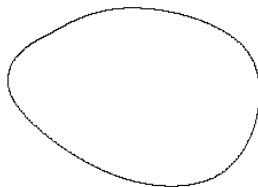
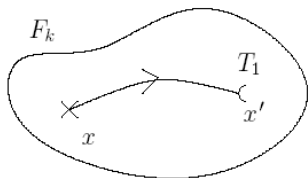
 $E$  : espace d'états de  $(X_t)$ 

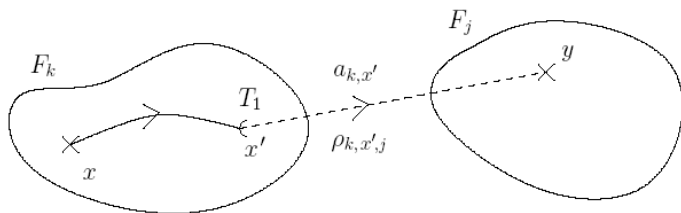
- $K$  : espace d'états du mode, fini ou dénombrable
- Pour tout  $k \in K$ ,  $F_k$  : ouvert de  $\mathbb{R}^{d_k}$

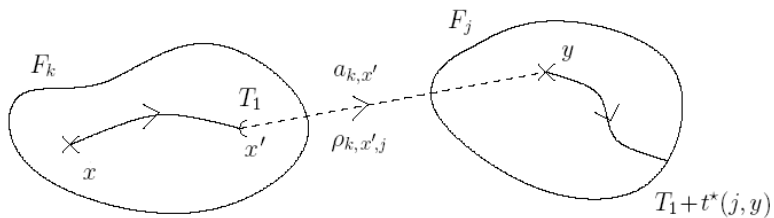
$$\hookrightarrow E = \bigcup_{k \in K} \{k\} \times F_k$$

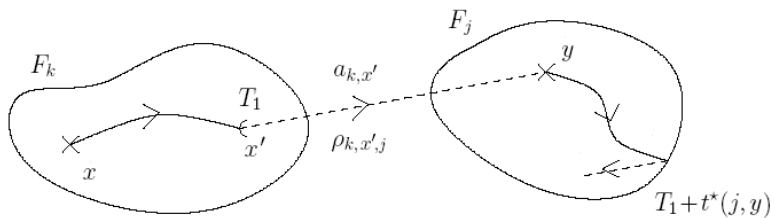












## Dynamique de $(X_t)$

à  $t = 0$ ,  $X_0 = (k, x)$

### 1 - Evolution déterministe pendant un temps aléatoire

$$\forall 0 \leq t < S_1, \zeta_t = \phi_k(0, x, t)$$

avec  $\mathbb{P}(S_1 > s) = \exp \left\{ - \int_0^s \lambda((k, \zeta_r)) dr \right\} \mathbb{1}_{[0, t^*(k, x)]}(s)$

### 2 - Transition markovienne

$x'$  : limite à gauche de  $(\zeta_t)$  en  $T_1 = S_1$

à  $t = T_1$ ,

- saut du mode selon  $a_{k, x'}$  :  $\nu_{T_1} = j$
- saut de la variable physique selon  $\rho_{k, x' j}$  :  $\zeta_{T_1} = y$

## Dynamique de $(X_t)$

à  $t = 0$ ,  $X_0 = (k, x)$

### 1 - Evolution déterministe pendant un temps aléatoire

$$\forall 0 \leq t < S_1, \zeta_t = \phi_k(0, x, t)$$

avec  $\mathbb{P}(S_1 > s) = \exp \left\{ - \int_0^s \lambda((k, \zeta_r)) dr \right\} \mathbb{1}_{[0, t^*(k, x)]}(s)$

### 2 - Transition markovienne

$x'$  : limite à gauche de  $(\zeta_t)$  en  $T_1 = S_1$

à  $t = T_1$ ,

- saut du mode selon  $a_{k, x'}$  :  $\nu_{T_1} = j$
- saut de la variable physique selon  $\rho_{k, x', j}$  :  $\zeta_{T_1} = y$

Dynamique de  $(X_t)$  (suite)à  $t = T_1$ ,  $X_{T_1} = (j, y)$ 

## 1 bis - Evolution déterministe pendant un temps aléatoire

$$\forall 0 \leq t < S_2, \zeta_{T_1+t} = \phi_j(0, y, t)$$

avec  $\mathbb{P}(S_2 > s) = \exp \left\{ - \int_0^s \lambda((j, \zeta_{T_1+r})) dr \right\} \mathbb{1}_{[0, t^*(j, y)]}(s)$

## 2 bis - Transition markovienne

$y'$  : limite à gauche de  $(\zeta_t)$  en  $T_2 = T_1 + S_2$

à  $t = T_2$ ,

- saut du mode selon  $a_{j, y'}$  :  $\nu_{T_2} = l$
- saut de la variable physique selon  $\rho_{j, y', l}$

Et ainsi de suite !

## Dynamique de $(X_t)$ (suite)

à  $t = T_1$ ,  $X_{T_1} = (j, y)$

### 1 bis - Evolution déterministe pendant un temps aléatoire

$$\forall 0 \leq t < S_2, \zeta_{T_1+t} = \phi_j(0, y, t)$$

avec  $\mathbb{P}(S_2 > s) = \exp \left\{ - \int_0^s \lambda((j, \zeta_{T_1+r})) dr \right\} \mathbb{1}_{[0, t^*(j, y)]}(s)$

### 2 bis - Transition markovienne

$y'$  : limite à gauche de  $(\zeta_t)$  en  $T_2 = T_1 + S_2$

à  $t = T_2$ ,

- saut du mode selon  $a_{j, y'}$  :  $\nu_{T_2} = l$
- saut de la variable physique selon  $\rho_{j, y', l}$

Et ainsi de suite !



## Dynamique de $(X_t)$ (suite)

à  $t = T_1$ ,  $X_{T_1} = (j, y)$

### 1 bis - Evolution déterministe pendant un temps aléatoire

$$\forall 0 \leq t < S_2, \zeta_{T_1+t} = \phi_j(0, y, t)$$

avec  $\mathbb{P}(S_2 > s) = \exp \left\{ - \int_0^s \lambda((j, \zeta_{T_1+r})) dr \right\} \mathbb{1}_{[0, t^*(j, y)]}(s)$

### 2 bis - Transition markovienne

$y'$  : limite à gauche de  $(\zeta_t)$  en  $T_2 = T_1 + S_2$

à  $t = T_2$ ,

- saut du mode selon  $a_{j, y'}$  :  $\nu_{T_2} = l$
- saut de la variable physique selon  $\rho_{j, y', l}$

Et ainsi de suite !

Loi de  $(X_t)$ 

- $\lambda : E \rightarrow \mathbb{R}_+$  : application mesurable
- $\forall i \in K, \forall \zeta \in F_i, a_{i,\zeta}$  : loi sur  $K \setminus \{i\}$
- $\forall i \in K, \forall \zeta \in F_i, \forall j \in K \setminus \{i\}, \rho_{i,\zeta,j}$  : loi sur  $F_j$

Et aussi...

- $\forall k \in K, \phi_k$  : flot déterministe sur  $F_k$
- $\forall k \in K, \forall \zeta \in F_k, t^*(k, \zeta)$  : temps d'atteinte de  $\partial F_k$  de  $\phi_k(0, \zeta, \cdot)$

Loi de  $(X_t)$ 

- $\lambda : E \rightarrow \mathbb{R}_+ : \text{application mesurable}$
- $\forall i \in K, \forall \zeta \in F_i, a_{i,\zeta} : \text{loi sur } K \setminus \{i\}$
- $\forall i \in K, \forall \zeta \in F_i, \forall j \in K \setminus \{i\}, \rho_{i,\zeta,j} : \text{loi sur } F_j$

Et aussi...

- $\forall k \in K, \phi_k : \text{flot déterministe sur } F_k$
- $\forall k \in K, \forall \zeta \in F_k, t^*(k, \zeta) : \text{temps d'atteinte de } \partial F_k \text{ de } \phi_k(0, \zeta, \cdot)$

# Plan

- 1 Modèle PDMP pour la propagation de fissure
  - Pourquoi un modèle stochastique ?
  - Qu'est-ce qu'un PDMP ?
- 2 Ajustement sur les données de Virkler
  - Ajustement par morceaux
  - Statistiques des résultats obtenus
- 3 Modèles de propagation de fissure
  - Modèle général
  - Principe d'actualisation
- 4 Simulations et validation du modèle
  - Modèle général
  - Principe d'actualisation

## Données de Virkler

68 courbes :  $\{(N_q^{(k)}, a_q^{(k)})_{1 \leq q \leq 164}\}_{1 \leq k \leq 68}$

## Données de Virkler

68 courbes :  $\{(N_q^{(k)}, a_q^{(k)})_{1 \leq q \leq 164}\}_{1 \leq k \leq 68}$

$a_{th}(m_1, C_1, T, m_2, C_2)$  : courbe théorique définie par morceaux

$$\forall 0 \leq t < T, a_{th}(t) = \phi_{(m_1, C_1)}(0, 9, t)$$

$$\forall t \geq T, a_{th}(t) = \phi_{(m_2, C_2)}(T, \alpha, t) \quad \text{avec } \alpha = \phi_{(m_1, C_1)}(0, 9, T)$$

$$\phi_{(m, C)} : \frac{dy}{dt} = C(\Delta\sigma\sqrt{\pi})^m \cos\left(\frac{\pi}{\omega}y\right)^{-\frac{m}{2}} y^{\frac{m}{2}} \quad (\text{P-E})$$

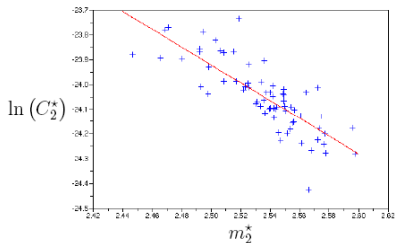
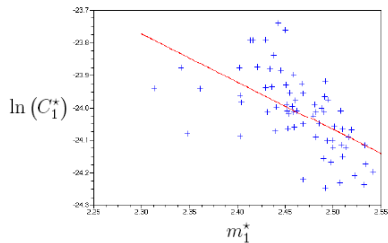
## Ajustement par morceaux

Pour chaque fissure  $k$ , on minimise

$$\sum_{q=1}^{164} \left\{ a_q^{(k)} - a_{th}(m_1, C_1, T, m_2, C_2)(N_q^{(k)}) \right\}^2$$

$$\hookrightarrow (m_1^{(k)*}, C_1^{(k)*}, T^{(k)*}, m_2^{(k)*}, C_2^{(k)*})$$

## Quelques statistiques des résultats obtenus





# Plan

- 1 Modèle PDMP pour la propagation de fissure
  - Pourquoi un modèle stochastique ?
  - Qu'est-ce qu'un PDMP ?
- 2 Ajustement sur les données de Virkler
  - Ajustement par morceaux
  - Statistiques des résultats obtenus
- 3 Modèles de propagation de fissure
  - Modèle général
  - Principe d'actualisation
- 4 Simulations et validation du modèle
  - Modèle général
  - Principe d'actualisation

## PDMP pour la propagation de fissures

$$\forall t \geq 0, X_t = (\nu_t, \zeta_t)$$

## Espace d'états du mode

$K = \mathcal{M} \times \mathcal{C}$  de cardinal fini

## Description du PDMP

à  $t = 0$ ,  $\nu_0 = (m, C) \in K$  et  $\zeta_0 = 9$

## 1 - Evolution déterministe

$$\forall 0 \leq t < T, \zeta_t = \phi_{(m,C)}(0, 9, t)$$

avec  $\mathbb{P}(T > s) = \exp\{-\lambda_{(m,C)}s\}$  et  $\alpha = \phi_{(m,C)}(0, 9, T)$

## Description du PDMP (suite)

à  $t = T^-$ ,  $\nu_{T^-} = (m, C)$  et  $\zeta_{T^-} = \alpha$

### 2 - Transition aléatoire

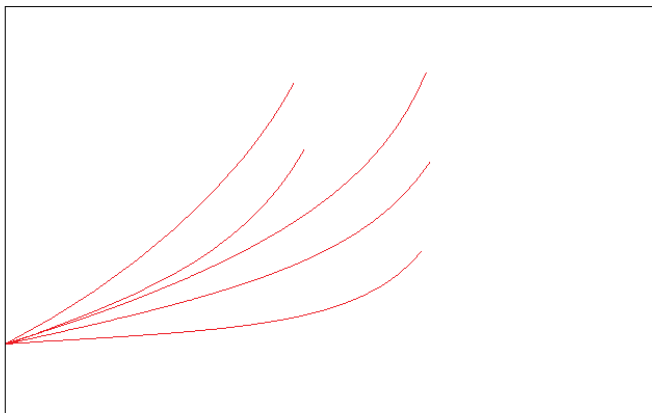
saut du mode selon  $a_{(m,C),\alpha}$  :

$$\nu_T = (\tilde{m}, \tilde{C}) \in K$$

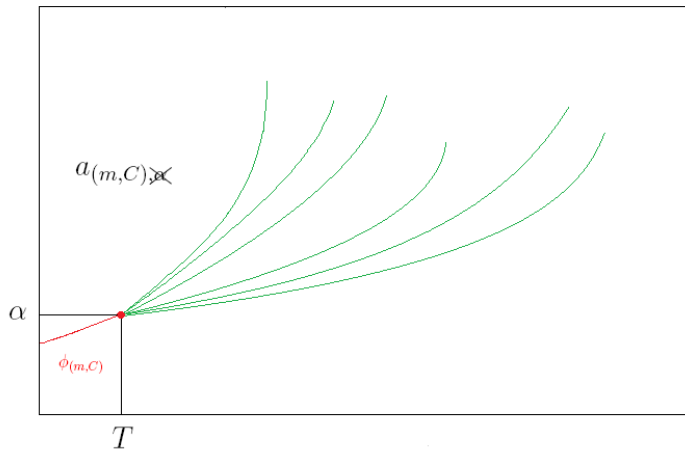
### 1 bis - Nouvelle évolution déterministe

$$\forall t \geq T, \zeta_t = \phi_{(\tilde{m}, \tilde{C})}(T, \alpha, t)$$

## Loi initiale du mode



## Transition du mode



## Actualisation

Pour la fissure  $k$ , on dispose des  $l$  premières mesures

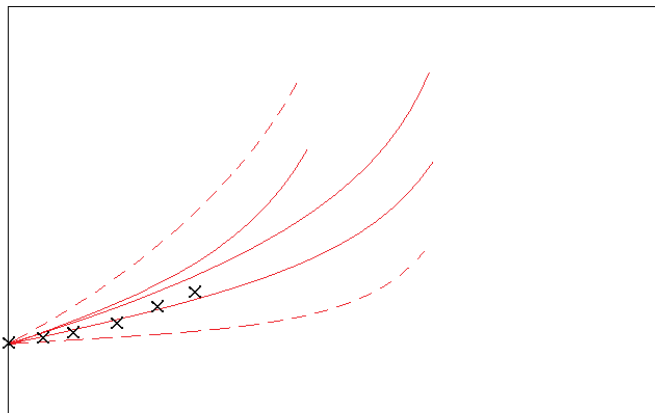
$$(N_q^{(k)}, a_q^{(k)})_{1 \leq q \leq l}$$

### Principe d'actualisation ← modèle général modifié

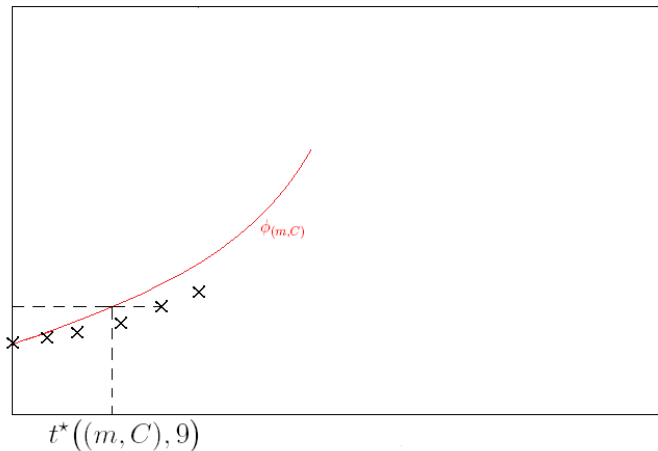
On prend en compte les  $l$  mesures :

- nouvelle loi initiale du mode
- saut contraint au bout d'un temps ne dépendant que de  $\nu_0$
- nouvelle loi de transition

## Nouvelle loi initiale du mode

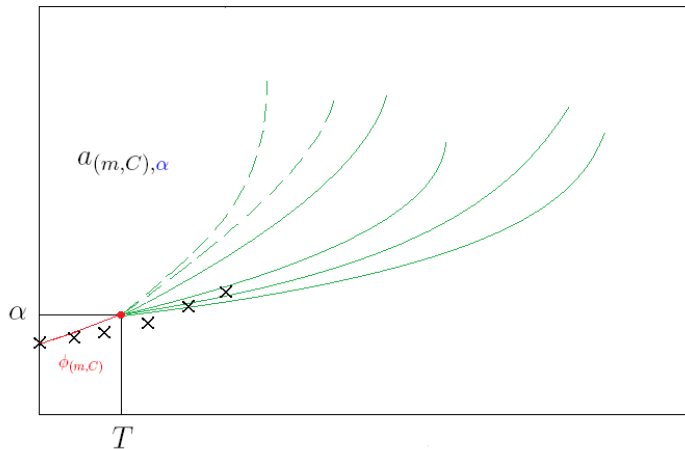


## Instant de transition forcée





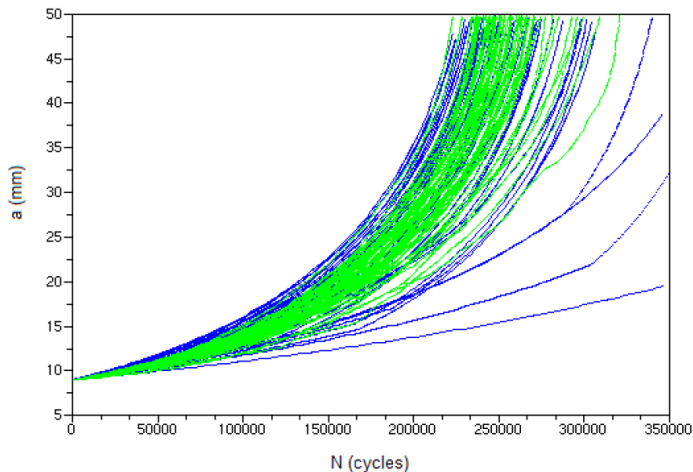
## Nouvelle loi de transition



# Plan

- 1 Modèle PDMP pour la propagation de fissure
  - Pourquoi un modèle stochastique ?
  - Qu'est-ce qu'un PDMP ?
- 2 Ajustement sur les données de Virkler
  - Ajustement par morceaux
  - Statistiques des résultats obtenus
- 3 Modèles de propagation de fissure
  - Modèle général
  - Principe d'actualisation
- 4 Simulations et validation du modèle
  - Modèle général
  - Principe d'actualisation

## Simulations



faisceau simulé ( $\text{Card}(K) = 40$ ) et données de Virkler

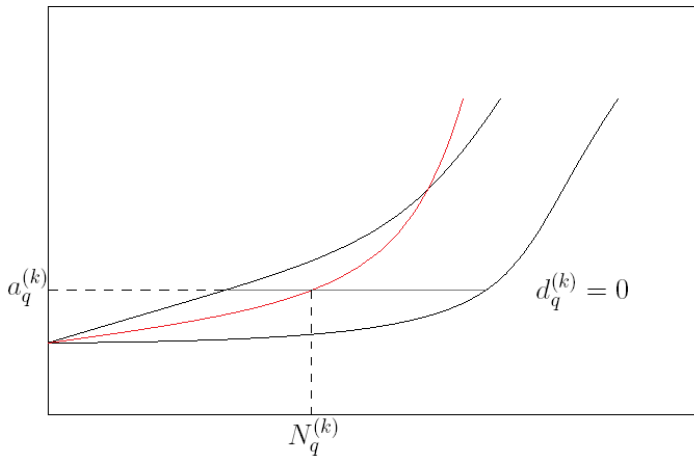


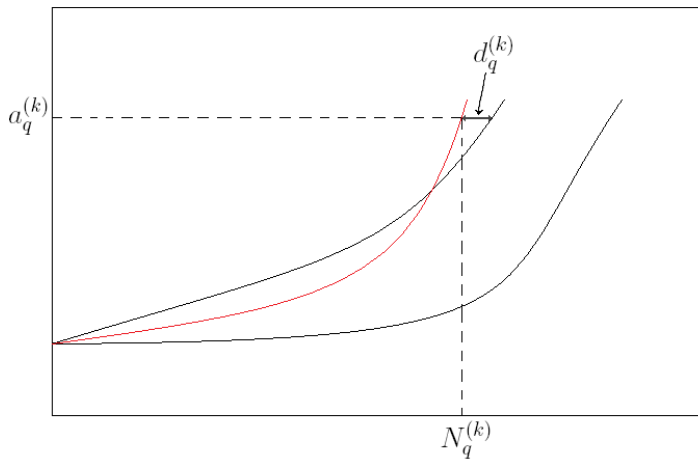
## Faisceau simulé selon le principe d'actualisation

$$\mathcal{F}^{(k)} = \{f_1^{(k)}, \dots, f_{100}^{(k)}\} \quad \text{où } f_j^{(k)} : \text{courbe simulée}$$

Critère numérique : *distance* de  $\mathcal{F}_k$  à la courbe  $k$

$$\mathcal{D}(\mathcal{F}^{(k)}, \ll \text{fissure } k \gg) = \frac{1}{N_Q^{(k)}} \sum_{q=l+1}^Q d_q^{(k)}$$



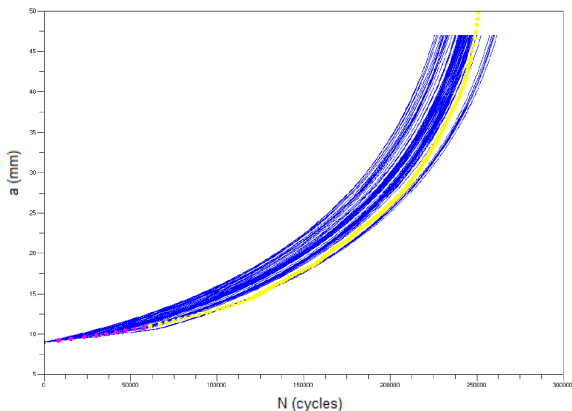


## Validation croisée : *leave one out*

### Modèle PDMP avec actualisation – $\text{Card}(K) = 20$

- pour 40% des fissures :  $\mathcal{D}(\mathcal{F}^{(k)}, \ll \text{fissure } k \gg) = 0$
- pour 70% des fissures :  $\mathcal{D}(\mathcal{F}^{(k)}, \ll \text{fissure } k \gg) < 1$
- pour 66% des fissures :  $d_Q^{(k)} = 0$



## Faisceau de prédiction pour la fissure 67



$$D(\mathcal{F}^{(67)}, \ll \text{fissure 67} \gg) = 0.018$$



## Bibliographie

-  J. Chiquet, N. Limnios & M. Eid : **PDMPs applied to fatigue crack growth modelling**, J.S.P.I. 139 (2009) 1657-1667
-  M.H.A. Davis : **Piecewise-deterministic Markov Processes : A General Class of Non-diffusion Stochastic Models**, J.R.Statist. Soc. B. (1984), 46, No.3, pp. 353-388
-  F. Perrin : **Prise en compte des données expérimentales dans les modèles probabilistes pour la prévision de la durée de vie des structures**, thèse de doctorat
-  D.A. Virkler, B.M. Hillberry & P.K. Goel, 1979, **The statistical nature of fatigue crack propagation**, J. Engng Mater Tech , Trans. ASME, 101 : 148-153