

Modélisation du bain de fusion

Stephane Gounand

▶ To cite this version:

Stephane Gounand. Modélisation du bain de fusion. Doctorat. Modélisation du bain de fusion, Université Paris-Saclay, France. 2019, pp.90. hal-04108256v1

HAL Id: hal-04108256 https://hal.science/hal-04108256v1

Submitted on 26 May 2023 (v1), last revised 12 Mar 2024 (v2)

HAL is a multi-disciplinary open access archive for the deposit and dissemination of scientific research documents, whether they are published or not. The documents may come from teaching and research institutions in France or abroad, or from public or private research centers.

L'archive ouverte pluridisciplinaire **HAL**, est destinée au dépôt et à la diffusion de documents scientifiques de niveau recherche, publiés ou non, émanant des établissements d'enseignement et de recherche français ou étrangers, des laboratoires publics ou privés.



Distributed under a Creative Commons Attribution - NonCommercial - NoDerivatives 4.0 International License

Unité d'Enseignement 3.2

Modélisation du bain de fusion

Formation Doctorale FAPS (Fabrication Additive Paris-Saclay)

Stéphane GOUNAND¹

¹ Den-Service d'études mécaniques et thermiques (SEMT), CEA, Université Paris-Saclay, F-91191, Gif-sur-Yvette, France (stephane.gounand@cea.fr), version du 11 mars 2019



Sommaire





Sommaire





Contexte



Pressurized Water Reactor Vessel Head ©NRC



Exigences

- sureté : fiabilité (qualité des soudures) et maintenabilité (mitigation, réparation, contrôle, ...);
- fabricabilité : mode opératoire de soudage et développement de procédé.

Simulation pour améliorer la maîtrise

- des procédés de soudage (comprendre les limitations, contrôler, limiter les défauts ...),
- des effets de l'opération de soudage sur la fabricabilité et comprendre leurs conséquences sur la tenue :
 - contraintes résiduelles => intégrité des structures, ex. fatigue, CSC
 - microstructure, métallurgie => tenue mécanique, coefficient de joint





Laboratoire de physique des gaz et des plasmas, Orsay 11/03/2019

Modélisation

Procédé de soudage à l'arc TIG



Procédé Tungsten Inert Gas (TIG)

buse métal d'apport électrode réfractaire (cathode –) direction de soudage direction de soudage pièce (anode +)

Principe du procédé TIG [EWM AG; Nguyen, 2015]

Soudage TIG :

- électrode non fusible;
- paramètres d'entrée : tension, intensité, vitesse de défilement, hauteur d'arc ;
- paramètres de sortie : forme du bain de soudage, écoulement, température ;
- vidéos Soudage TIG : [Weldingtipsandtricks, 2012] (local, web), [Prahst, 2016] (local, web).

Observables en soudage TIG









Lien avec la fabrication additive



Figure 3 – Présentation en coupe d'une torche de soudage TIG manuel à refroidissement eau

Soudage TIG [Paillard, 2017]

Fabrication additive :



Procédé FDPL [Morville, 2012]

- S. Morville. Modélisation multiphysique du procédé de Fabrication Directe par Projection Laser en vue d'améliorer l'état de surface final. PhD thesis, Université de Bretagne-Sud, décembre 2012. https://tel.archives-ouvertes.fr/tel-00806691, PDF file;
- même physique mais paramètres procédés différents (vitesse de source, apport de matière);
- observables différentes (ex : état de surface).



État de surface en fabrication additive



[Morville, 2012]



Simulation Numérique du Soudage traditionnelle : principe



SNS Thermique-métallurgique-mécanique :

- 1. définition d'une source de chaleur Q;
- 2. thermique (T aux nœuds), métallurgie (proportions de phase p_k aux points de Gauss);
- 3. mécanique (déformations aux nœuds, contraintes aux points de Gauss);
- 4. analyse : contraintes résiduelles et distorsions.







Figure 32 – Distorsions typiquement rencontrées lors du soudage en V de deux tôles minces assemblées en « bout à bout »

[Feulvarch, 2016]

Analyse :

- distorsions : faisabilité d'une séquence de soudage (défaut alignement);
- fatigue : les contraintes résiduelles se superposent au chargement.









[Bergheau, 2004]

Source de chaleur :

- Goldak (apport de matière), Gaussienne linéique (haute énergie), surfacique;
- pb 1 : calibration de la source dépend du matériau (mal connu en général), du procédé et de ses paramètres => manips coûteuses;
- pb 2 : physique non prise en compte au-dessus de la température de fusion (sauf conductivité accrue et tensorielle éventuellement pour tenir compte de la thermocapillarité).





Phénomènes physiques pris en compte [Brochard, 2009] + surface libre + apport de matière





Complexité (I) :

- hiérarchie de modèles physiques : prise en compte des phénomènes dominants ;
- hiérarchie d'hypothèses : 2D transversal, 2D longitudinal, axisymétrie.

Contexte : multiphysique (II)



2D transversal [Morville, 2012]



2D longitudinal [Morville, 2012]

Complexité (II) :

• diminuer le temps CPU;

exemple Comsol : Modèle 2D longitudinal (1 passe) Modèle 3D (1 passe, viscosité augmentée)

nentée) | 1 à 2 mois CPU

• permettre les études paramétriques.

Contexte : multiphysique (III)





[Morville, 2012]

Complexité (III)

Hiérarchie de manips pour la validation :

- axisymétrique : fusion d'un barreau par laser (ci-dessus), TIG Spot en soudage;
- une passe, multipasse;
- ligne de fusion, apport de matière...







Complexité (IV)

Caractérisation matériau difficile à haute température (ici acier 316L, viscosité OK).

Contexte : multiphysique (V)

Plan de la suite :

- équations de bilans en mécanique des fluides : masse, quantité de mouvement (force), énergie;
- modélisation à l'interface solide-liquide ou plutôt zone pâteuse ;
- modélisation à l'interface liquide-gaz : frontière libre, tension de surface;
- apport de matière.

Exemple

Vidéo Té de soudage : [Gounand et al., 2017] (local, web).



Sommaire





Équations : conservation de la masse (I)

• Point de vue Eulérien : Ω fixe • Forme intégrale : $\frac{d}{dt} \int_{\Omega} \rho \, d\Omega$ $= -\int_{\delta\Omega} \rho u \cdot n \, d\delta\Omega$ Vitesse de variation de la Flux de masse entrant par masse à l'intérieur de Ω la frontière $\delta\Omega$ • Forme locale conservative (moins générale) : $\frac{\partial \rho}{\partial t} = - \operatorname{div} \rho u$



Équations : conservation de la qdm (bilan des forces) (II)

Vitesse de variation de quantité de mouvement à l'intérieur de Ω

• Forme intégrale :
$$\frac{d}{dt} \int_{\Omega} \rho u \, d\Omega$$
Vitesse de variation de la quantité de mouvement à l'intérieur de Ω

$$= \underbrace{-\int_{\delta\Omega} \rho(u \otimes u) n \, d\delta\Omega}_{\text{Flux de quantité de mou-}} \underbrace{+\int_{\delta\Omega} \sigma n \, d\delta\Omega}_{\text{Flux de quantité de mou-}}$$

frontière $\delta \Omega$

la frontière $\delta \Omega$



Force volumique exercée par la gravité sur le fluide

• Forme locale conservative : $\left| \frac{\partial}{\partial t} \right|$

$$rac{\partial
ho u}{\partial t} = -\operatorname{div}
ho(u \otimes u) + \operatorname{div} \sigma +
ho g$$

• Bilan de puissance (par unité de volume) : $\frac{\partial \frac{1}{2} \rho u^2}{\partial t} = -\operatorname{div} \frac{1}{2} \rho u^2 u + \operatorname{div} \sigma \cdot u + \rho g \cdot u$





• Forme intégrale :
$$\frac{d}{dt} \int_{\Omega} \frac{1}{2} \rho u^{2} + \rho e \, d\Omega = \underbrace{-\int_{\delta\Omega} (\frac{1}{2} \rho u^{2} + \rho e) u \cdot n \, d\delta\Omega}_{\text{Flux d'énergie totale en-}}$$

$$= \underbrace{-\int_{\delta\Omega} (\frac{1}{2} \rho u^{2} + \rho e) u \cdot n \, d\delta\Omega}_{\text{Flux d'énergie totale en-}}$$

$$= \underbrace{-\int_{\delta\Omega} q \cdot n \, d\delta\Omega}_{\text{Flux d'énergie totale à l'inté-}} = \underbrace{-\int_{\delta\Omega} \sigma u \cdot n \, d\delta\Omega}_{\text{Flux d'énergie totale en-}}$$

$$= \underbrace{-\int_{\delta\Omega} q \cdot n \, d\delta\Omega}_{\text{Flux d'énergie du}} = \underbrace{-\int_{\delta\Omega} \sigma u \cdot n \, d\delta\Omega}_{\text{Flux d'énergie totale en-}} = \underbrace{-\int_{\delta\Omega} \rho g \cdot u \, d\Omega}_{\text{Flux d'énergie totale en-}}$$

$$= \underbrace{-\int_{\delta\Omega} q \cdot n \, d\delta\Omega}_{\text{Flux d'énergie du}} = \underbrace{-\int_{\delta\Omega} \sigma u \cdot n \, d\delta\Omega}_{\text{Flux d'énergie du}} = \underbrace{-\int_{\delta\Omega} \rho g \cdot u \, d\Omega}_{\text{Flux d'énergie entrant du}} = \underbrace{-\int_{\delta\Omega} \sigma u \cdot n \, d\delta\Omega}_{\text{Flux d'énergie du}} = \underbrace{-\int_{\delta\Omega} \rho g \cdot u \, d\Omega}_{\text{Flux d'énergie entrant du}} = \underbrace{-\int_{\delta\Omega} \sigma u \cdot n \, d\delta\Omega}_{\text{Flux d'énergie entrant du}} = \underbrace{-\int_{\delta\Omega} \sigma u \cdot n \, d\delta\Omega}_{\text{Flux d'énergie entrant du}} = \underbrace{-\int_{\delta\Omega} \sigma u \cdot n \, d\delta\Omega}_{\text{Flux d'énergie entrant du}} = \underbrace{-\int_{\delta\Omega} \sigma u \cdot n \, d\delta\Omega}_{\text{Flux d'énergie entrant du}} = \underbrace{-\int_{\delta\Omega} \sigma u \cdot n \, d\delta\Omega}_{\text{Flux d'énergie entrant du}} = \underbrace{-\int_{\delta\Omega} \sigma u \cdot n \, d\delta\Omega}_{\text{Flux d'énergie entrant du}} = \underbrace{-\int_{\delta\Omega} \sigma u \cdot n \, d\delta\Omega}_{\text{Flux d'énergie entrant du}} = \underbrace{-\int_{\delta\Omega} \rho g \cdot u \, d\Omega}_{\text{Flux d'énergie entrant du}} = \underbrace{-\int_{\delta\Omega} \rho g \cdot u \, d\Omega}_{\text{Flux d'énergie entrant du}} = \underbrace{-\int_{\delta\Omega} \rho g \cdot u \, d\Omega}_{\text{Flux d'énergie entrant du}} = \underbrace{-\int_{\delta\Omega} \rho g \cdot u \, d\Omega}_{\text{Flux d'énergie entrant du}} = \underbrace{-\int_{\delta\Omega} \rho g \cdot u \, d\Omega}_{\text{Flux d'énergie entrant}} = - \operatorname{div} (\frac{1}{2} \rho u^{2} + \rho e) u - \operatorname{div} q + \operatorname{div} \sigma u + \rho g u$$

$$= \operatorname{Bilan d'énergie interne} : \frac{\partial \rho e}{\partial t} = -\operatorname{div} \rho e u - \operatorname{div} q + \sigma : \nabla u$$

Équations : équations de bilan (IV)

• Dérivée matérielle ou Lagrangienne :

$$\frac{D}{Dt}s = \frac{\partial s}{\partial t} + u \cdot \nabla s$$
$$\frac{D}{Dt}v = \frac{\partial v}{\partial t} + (\nabla v) \cdot u$$

• Forme locale non-conservative :

$$\frac{D}{Dt}\rho = -\rho \operatorname{div} u$$

$$\rho \frac{D}{Dt}u = \operatorname{div} \sigma + \rho g$$

$$\rho \frac{D}{Dt}e = -\operatorname{div} q + \sigma : \nabla u$$

Lois de comportement

- Incompressibilité : $\rho = \rho_0 = C^{\text{ste}}(p,T)$ d'où : div u = 0
- Fluide Newtonien isotrope :

$$\sigma = -p\mathbf{I} + \tau$$

= $-p\mathbf{I} + \mu\left(\nabla u + \nabla^{t}u\right) + \left(\kappa - \frac{2}{3}\mu\right)\operatorname{div} u\mathbf{I}$

- Incompressible : p non déterminée par la loi d'état devient une inconnue multiplicateur de Lagrange du problème
- Loi de Fourier : $q = -\lambda \nabla T$
- Incompressible : enthalpie massique $h = h(T, p, \sigma)$; $c_p(T) = \left(\frac{\partial h}{\partial T}\right)_p$

Valeur des coefficients pour l'acier 316L



Tension superficielle et variation de cette dernière avec la température : voir plus loin.

• Forme non conservative :

$$\rho \frac{\partial u}{\partial t} + (\nabla u) \cdot \rho u = -\nabla p + \nabla \cdot \mu \left(\nabla u + \nabla^{t} u \right) + \rho g + s_{u}$$

$$\nabla \cdot u = 0$$

$$\rho \frac{\partial h}{\partial t} + \rho u \cdot \nabla h = \nabla \cdot \lambda \nabla T + s_{T}$$
Boussinesq $\rho = \rho_{0} + \underbrace{\frac{\partial \rho}{\partial T}}_{\text{Dilatabilité} -\beta} (T - T_{0}) \text{ et } c_{p} \text{ constant :}$

$$\rho_{0} \frac{\partial u}{\partial t} + (\nabla u) \cdot \rho_{0} u = -\nabla p^{*} + \nabla \cdot \mu \left(\nabla u + \nabla^{t} u \right) - \rho_{0} g \beta (T - T_{0}) + s_{u}$$

$$\nabla \cdot u = 0$$

$$\rho_0 c_p \frac{\partial T}{\partial t} + \rho_0 c_p \boldsymbol{u} \cdot \nabla T = \nabla \cdot \lambda \nabla T + s_T$$

Équations : conditions aux limites (VI)



$$\rho_0 \frac{\partial u}{\partial t} + (\nabla u) \cdot \rho_0 u = -\nabla p^* + \nabla \cdot \mu \left(\nabla u + \nabla^t u \right) - \rho_0 g \beta (T - T_0) + s_u$$

$$\nabla \cdot u = 0$$

$$\rho_0 c_p \frac{\partial T}{\partial t} + \rho_0 c_p u \cdot \nabla T = \nabla \cdot \lambda \nabla T + s_T$$

Méthodes numériques :

- discrétisation spatiale (maillage) et temporelle (pas de temps);
- méthodes de discrétisation : éléments finis, volumes finis, différences finies ;
- couplage des équations en vitesse et température \Rightarrow découplage ou non ;
- non-linéarité \Rightarrow linéarisation exacte (Newton) ou non;
- résolution efficaces des systèmes linéaires.

Outils :

- commerciaux : Fluent, Comsol Multiphysics;
- open Source : **Cast3m**, OpenFOAM, TrioCFD.



$$\rho_0 \frac{\partial u}{\partial t} + (\nabla u) \cdot \rho_0 u = -\nabla p^* + \nabla \cdot \mu \left(\nabla u + \nabla^t u \right) - \rho_0 g \beta (T - T_0) + s_u$$
$$\nabla \cdot u = 0$$
$$\rho_0 c_p \frac{\partial T}{\partial t} + \rho_0 c_p u \cdot \nabla T = \nabla \cdot \lambda \nabla T + s_T$$

Difficultés plus spécifiques à la mécanique des fluides :

- convection \Rightarrow décentrement, aspect multi-échelle;
- incompressibilité \Rightarrow éléments finis mixtes ou stabilisations diverses, système linéaire à résoudre de type point-selle $A_h = \begin{pmatrix} A & B^t \\ B & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u_h \\ p_h \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} s_u \\ 0 \end{pmatrix}$;
- S. Gounand. Introduction à la méthode des éléments finis en mécanique des fluides incompressibles. Technical report, CEA, 2012. Cours ENSTA Paristech B2-1 (129 pages). http://www-cast3m.cea.fr/index.php?xml=supportcours, PDF file;
- non-linéarité ⇒ bifurcations, chocs, turbulence ⇒ aspect chaotique, travail sur les équations et variables moyennées et modélisation de la turbulence. La nature du système à résoudre ne change pas trop. Vidéo d'un écoulement chaotique sur une bulle de savon : [Nathan, 2011] (local, web).

Sommaire





Solidification : changement de référentiel, stationnarité (I)



Hypothèses simplificatrices :

- changement de référentiel galiléen lié à la source de chaleur se déplaçant à vitesse constante $u_{
 m soudage}$;
- \Rightarrow hypothèse de stationnarité possible;
- équations de conservation ne changent pas mais : $u = -u_{\text{soudage}}$ dans le solide et en bord du bain (conditions aux limites mécaniques).



Solidification : physique du changement de phase (II)



Changement de phase :

- zône pâteuse (interface diffuse) entre le solidus T_s et le liquidus T_l ;
- si corps pur $T_s = T_l$;
- simplification de la physique de la solidification (niveau macroscopique);
- mécaniquement : augmentation de la viscosité, blocage de l'écoulement, effet de retrait (variation de ρ);
- thermiquement : absorption d'énergie en amont du bain, relâchement en aval.



Solidification : modélisation (III)

$$\rho_{0}\frac{\partial u}{\partial t} + (\nabla u) \cdot \rho_{0}u = -\nabla p^{*} + \nabla \cdot \mu \left(\nabla u + \nabla^{t} u\right) - \rho_{0}g\beta(T - T_{0}) + \boxed{f_{\text{Ext}}}$$
$$\nabla \cdot u = 0$$

Modélisation :

- augmentation de la viscosité dynamique (physique ou artificielle);
- ajout d'un terme d'extinction des vitesses de type frottement volumique (Darcy) : $f_{Ext} = -A(u + u_{soudage})$;
- différentes formes de A en fonction de la fraction liquide $f_{\rm l}(T)$ dans la littérature : Carman-Kozeny $\begin{vmatrix} A = c \frac{(1-f_{\rm l})^2}{f_{\rm l}^3 + b} \\ A = c(1-f_{\rm l}) \\ {\rm Log\ Linéaire} \end{vmatrix}$, $A = \exp\left[(1-f_{\rm l}) \ln c\right]$;
- quelles valeurs pour c (grand + physique) et b (petit)?

Solidification : résultats numériques (IV)



Peu d'influence sauf si zône pateuse étendue?



Solidification : chaleur latente (V)

Méthode dite "du c_p équivalent" [Morville, 2012] :

•
$$c_p^{\star}(T) = c_p(T) + L \frac{\partial f_1}{\partial T} = \left(\frac{\partial h}{\partial T}\right)_p;$$

- utilise la forme simplifiée de l'équation de conservation : $\rho c_p^* \left(\frac{\partial T}{\partial t} + \boldsymbol{u} \cdot \nabla T \right) = \nabla \cdot \lambda \nabla T$;
- avantages : facilement implémentable ;
- inconvénients : instationnaire petit pas de temps, maillage suffisant dans la zone pâteuse, ne fonctionne pas si corps pur (sauf si régularisation).

Méthode enthalpique :

- utilise la forme "correcte" de l'équation de conservation : $\rho \frac{\partial h}{\partial t} + \rho u \cdot \nabla h = \nabla \cdot \lambda \nabla T$;
- avantages : corps pur, stationnaire;
- inconvénients : deux variables, résolution problème non-linéaire raide type frottement (si corps pur).


Solidification : résultats numériques (VI)





Marangoni Négatif



Solidification (VII)

Conclusions :

- modèle de solidification mécanique et thermique gros grain ;
- en soudage, peu d'influence du modèle d'extinction des vitesses sur les résultats.
 Par contre, influence (non montrée) sur la convergence des itérations non linéaires potentiellement importantes (ressemble à un problème de contact);
- méthode enthalpique recommandée mais pas toujours facile à mettre en oeuvre (ressemble également à un problème de contact-frottement, particulièrement en corps pur);
- exercice : évaluer le décalage spatial ou temporel du bain dû à la chaleur latente avec des arguments dimensionnels. Combien en fabrication additive?



Sommaire





Surface libre : tension de surface, origine physique (I)



Énergie de surface σ en $J.m^{-2}$ et coefficient de tension superficielle γ en $N.m^{-1}$ (même unité)



Action des forces normales

Vidéo Schlieren imaging : [Veritasium, 2017] (local 4 min28 s, web).



Surface libre : tension de surface (III)

Autres tensions :

• en 3D :
$$m{f}_{\mathsf{Tension}} = \gamma \left(\frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} \right) m{n}$$
 ;

- en 2D axi : $f_{\text{Tension}} = \frac{2\gamma}{R} n$;
- en 2D plan : $m{f}_{\mathsf{Tension}} = rac{\gamma}{R}m{n}$;
- minimisation du volume : pression (négative);
- minimisation de longueur : ressort de longueur nulle (au repos).



Transparent 42

Surface libre : bulle ou goutte à l'équilibre (IV)



©Hergé/Moulinsart [Hergé, 1954]

Equations :

- en volume : $\nabla p = 0$ à l'intérieur et à l'extérieur ;
- en surface : $-p_{\text{int}}n = \gamma \frac{2}{B}n p_{\text{ext}}n$ (équation de Laplace);
- 3 variables : p_{int} , R, p_{ext} (connue);
- compressible (bulle) : équation d'état $p_{int}V = nrT$
- incompressible (goutte) : $V = \frac{m}{\rho}$ imposé comme une contrainte : $V = \int_{\Omega} 1 \,\mathrm{d}\Omega = \frac{1}{d} \int_{\Omega} \operatorname{div} x \,\mathrm{d}\Omega = \frac{1}{d} \int_{\delta\Omega} x \cdot n \,\mathrm{d}\delta\Omega;$
- bon cas-test pour les codes de calcul [Popinet, 2018].

Surface libre : goutte posée ou pendante (V)



Figure 4 – Microgoutte de cuivre sur du saphir (à 1 600 °C) (cliché Dominique Chatain)

[Quéré, 2003]

Équations :

- en volume : $\nabla p^* = 0$ à l'intérieur et à l'extérieur avec $p^* = p + \rho g z$;
- en surface : $-p^*_{\text{int}}n + \rho_{\text{int}}gzn = \gamma \frac{2}{R}n p_{\text{ext}}n$;
- en ligne de contact?

Surface libre : ligne triple en 2D (VI)







Remarques sur la ligne triple :

- en 2D : pas besoin d'imposer des angles sur la géométrie, on ajoute $\gamma_{sg} \gamma_{sl}$ au système ;
- en 3D : intégrer sur la ligne triple;
- loi de Young-Dupré = condition de Neumann (force), autres possibilités : blocage du déplacement (Dirichlet) ou frottement (mixte, voir planche suivante);
- gravité => notion de longueur capillaire $\sqrt{\frac{\gamma}{\rho g}}$;
- drop.dgibi.







Figure 10 – Bord d'une goutte placée sur un solide rugueux



Figure 9 – Angle de contact apparent θ^* sur une surface hydrophile rugueuse, en fonction de θ , angle de Young mesuré sur une surface identique, mais lisse [18]



Remarques sur la ligne triple :

- loi de Young-Dupré : surface idéale (infiniment lisse);
- surface rugueuse : notion d'angle de contact effectif ;
- autres : angle de contact dynamique (effet d'histoire, hystérésis), paradoxe dans les coins ;
- soudage : blocage du déplacement là où on change de phase?



Surface libre : tension superficielle et tensioactifs (IX)

Tableau 1 – Comparaison de l'énergie de surface à 20°C de quelques liquides typiques basse température (d'après [1]) **et de métaux liquides à leur point de fusion donné entre parenthèses**

Liquide	Pentane	Benzène	Eau	Plomb	Or	Fer
σ (en mJ.m $^{-2}$)	16	29	73	462 (327°C)	1 138 (1063°C)	1850 (1536°C)



Figure 9 – Définition des trois états de surface d'un métal M



Figure 18 – Influence de O, S, Se et Te sur la tension de surface du fer liquide à 1600 $^\circ C$ (d'après [113])

[Eustathopoulos and Drevet, 2017]







Loi de Sahoo pour la tension de surface des systèmes Fe-S [Sahoo et al., 1988; Nguyen, 2015]



Surface libre : cas des métaux, effet Marangoni (XI)



Influence de l'effet Marangoni sur la géométrie du bain de soudage

[Brochard, 2009; Perry, 2000; Nguyen, 2015]





Surface libre : bilan de puissance mécanique (XIII)

Description des puissances	Bas soufre (10 ppm)	Haut soufre (300 ppm)	
Puissance de la force de Marangoni	$3,04 imes10^{-4}$	$1,12 imes 10^{-4}$	
$\int_{\partial\Omega_{Mar}} rac{\partial\gamma}{\partial T} abla_s T \cdot oldsymbol{u} d\partial\Omega_{Mar}$			
Puissance de la force visqueuse	$-2,90 imes10^{-4}$	$-1,04 imes10^{-4}$	
$-\int_{\Omega} \mu\left(oldsymbol{ abla} oldsymbol{u} + oldsymbol{ abla}^t oldsymbol{u} ight)$: $oldsymbol{ abla} oldsymbol{u}$ d Ω			
Puissance de la force d'extinction des vitesses	$-5,92 imes10^{-6}$	$-1,11 imes10^{-6}$	
$\int_{\Omega} -c(1-f_{I})\boldsymbol{u}\cdot\boldsymbol{u}d\Omega$			
Puissance de la force de convection	$-5,\!11 imes10^{-6}$	$-3,72 imes 10^{-6}$	
$-\int_{\Omega} ho(oldsymbol{ abla} u)\cdot(u)\cdot u { m d}\Omega$			
Puissance de la force électromagnétique	$-3,\!81 imes10^{-6}$	$-3,03 imes10^{-6}$	
$\int_{\Omega} (j imes B) \cdot u d\Omega$			
Puissance de la force de flottabilité	$4,48 imes10^{-8}$	$7,57 imes10^{-9}$	
$\int_{\Omega} ho oldsymbol{g}eta\left(T-T_{r\acute{ef}} ight)\cdotoldsymbol{u}d\Omega$			
Bilan des puissances (W)	$-1,29 imes10^{-7}$	$-4,49 imes 10^{-8}$	



Surface libre : bilan de puissance thermique (XIV)

Description des puissances	Bas soufre (10 ppm)	Haut soufre (300 ppm)	
Source de chaleur	612,00	612,00	
$\int_{\partial\Omega_{\rm Sur}} \frac{UI\eta}{2\pi\sigma_{\rm q}^2} \exp\left(-\frac{r^2}{2\sigma_{\rm q}^2}\right) {\rm d}\partial\Omega_{\rm Sur}$			
Pertes par diffusion	-441,95	-440,07	
$\int_{\partial\Omega_{T=T_0}} -\lambda \nabla T d \partial\Omega_{T=T_0}$			
Pertes par transport	-137,74	-137,66	
$-\int_{\Omega} ho(abla h)\cdot(oldsymbol{u})\mathrm{d}\Omega$			
Pertes par rayonnement	-27,89	-29,85	
$-\int_{\partial\Omega_{Ray}}\epsilon\sigma_{B}\left(T^{4}-T_{\infty}^{4} ight)d\partial\Omega_{Ray}$			
Pertes par convection en surface	-6,54	-6,51	
$-\int_{\partial\Omega_{Cvs}}h_{c}\left(T-T_{\infty} ight)d\partial\Omega_{Cvs}$			
Effet Joule	2,12	2,11	
$\int_{\Omega} \boldsymbol{j} \cdot \boldsymbol{E} \mathrm{d}\Omega$			
Bilan des puissances (W)	$4,14 imes 10^{-3}$	$2,09 imes 10^{-2}$	



sur Ω

normales sur Γ

tangentielles sur Γ

(tangentielles) sur $\delta\Gamma$

Surface libre : équations de conservation (XV)

$$\begin{cases} \rho_{0}\frac{\partial u}{\partial t} + \rho_{0}\left(\nabla u\right) \cdot u &= -\nabla p^{*} + \nabla \cdot \tau \\ + f_{Bou} + f_{Ext} & \text{Bilan des forces sur }\Omega \\ \nabla \cdot u &= 0 & \text{Bilan de masse sur }\Omega \\ u &= u_{0} & \text{C. lim. de Dirichlet sur }\delta\Omega \setminus \Gamma \\ u \cdot n &= \frac{\partial x_{\Gamma}}{\partial t} \cdot n & \text{C. lim. cinématique (bilan de masse }\Gamma) \\ -p^{*} + (\tau \cdot n) \cdot n + \rho_{0}gz &= \gamma \left(\frac{1}{R_{1}} + \frac{1}{R_{2}}\right) + \dots & \text{Bilan des forces normales sur }\Gamma \\ (\tau \cdot n) \cdot t &= \frac{\partial \gamma}{\partial T} \nabla_{s} \gamma + \dots & \text{Bilan des forces tangentielles sur }\Gamma \\ V &= \frac{m_{0}}{\rho_{0}} & \text{Contrainte sur la masse sur }\Gamma (\text{stationnaire}) \\ \theta &= \theta_{0} \text{ ou } x_{\Gamma} = x_{0} & \text{Bilan des forces (tangentielles) sur }\delta\Gamma \\ \begin{cases} \rho_{0}\frac{\partial h}{\partial t} + \rho_{0}u \cdot \nabla h &= \nabla \cdot \lambda \nabla T + s_{T} & \text{Bilan d'enthalpie sur }\Omega \end{cases} \end{cases}$$

Surface libre : équations de conservation (XVI)

Points principaux :

- surface libre : une inconnue scalaire la définissant en plus ;
- → une condition à la limite en surface en plus : bilan des forces normales et condition cinématique;
- hiérarchie de modèles spatiaux : volume, surface, ligne triple ;
- stationnaire vs instationnaire : condition cinématique;
- système fortement couplé $oldsymbol{u}, p^*, oldsymbol{x}_{\mathsf{\Gamma}}$;
- $n(x_{\Gamma}), R(x_{\Gamma}).$

À spécifier :

• représentation de la surface.





Représentation implicite (Level-Set, Volume Of Fluid) ou explicite de la surface libre







Méthode des lignes de niveaux (level-set) [Popinet, 2018] :

- fonction ϕ : altitude <u>ou</u> distance à l'interface <u>ou</u> fraction volumique définie sur $\overline{\Omega}$;
- force de tension de surface par unité de volume : $ilde{f}_{\mathsf{Tension}} = (\gamma \kappa n +
 abla_s \gamma) \, \delta_s$;

•
$$n = rac{
abla \phi}{|
abla \phi|}$$
, $\kappa =
abla \cdot n$ et $\delta_s =
abla H(x - x_s)$;

• transport de
$$\phi$$
 : $\frac{\partial \phi}{\partial t} + u \cdot \nabla \phi = 0$.

Surface libre : équations de conservation (level-set) (XIX)

$$\begin{cases} \rho_0 \frac{\partial u}{\partial t} + \rho_0 \left(\nabla u \right) \cdot u &= -\nabla p + \nabla \cdot \tau \\ + \rho_0 g + f_{\text{Ext}} + \tilde{f}_{\text{Tension}} \end{cases} & \text{Bilan des forces sur } \bar{\Omega} \\ \begin{cases} \rho_0 \frac{\partial h}{\partial t} + \rho_0 u \cdot \nabla h &= \nabla \cdot \lambda_i \nabla T + s_T \\ \begin{cases} \frac{\partial \phi}{\partial t} + u \cdot \nabla \phi &= 0 \end{cases} & \text{Transport de la surface sur } \bar{\Omega} \end{cases}$$



Surface libre : avantages et inconvénients level-set (XX)

Avantages :

- simplicité d'implémentation ;
- grille cartésienne fine (VOF) => rapidité;
- changement de topologie;
- méthode VOF + 30 ans expérience.

Inconvénients :

- ligne triple;
- précision (processus de moyenne sur les forces de surface);
- même équation des deux côtés de la surface avec propriétés physiques différentes ⇒ maillage fin ou adaptatif;
- vitesses parasites, conservation de la masse, situation d'équilibre (stationnaire).



Surface libre : level-set en soudage (XXI)





Exemples de résultats numériques level-set [Han et al., 2004; Qi et al., 2006] cités dans [Morville, 2012]



Surface libre : représentation explicite (XXII)

Méthode Arbitraire Lagrange-Euler (ALE) :

- ullet coordonnées des nœuds du maillage x ;
- condition cinématique aux interfaces matérielles : $u \cdot n = \frac{\partial x}{\partial t} \cdot n$;
- équation pour la position des nœuds internes : $oldsymbol{
 abla}\cdot\mu^*\left(oldsymbol{
 abla} x+oldsymbol{
 abla}^tx
 ight)=0$;
- modification de la dérivée du terme convectif en instationnaire : $\rho_0 \frac{\partial \Box}{\partial t} + \rho_0 \left(u \frac{\partial x}{\partial t} \right) \cdot \nabla \Box$.



Surface libre : équations de conservation (ALE) (XXIII)

$$\begin{split} f \rho_{0} \frac{\partial u}{\partial t} + \rho_{0} \left(\nabla u \right) \cdot \left(u - \frac{\partial d}{\partial t} \right) &= -\nabla p^{*} + \nabla \cdot \tau \\ &+ f_{Bou} + f_{Ext} \\ \nabla \cdot u &= 0 \\ \end{split} \\ \begin{array}{c} Bilan \ des \ forces \ sur \ \Omega \\ Bilan \ de \ masse \ sur \ \Omega \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} u &= u_{0} \\ u \cdot n &= \frac{\partial x_{r}}{\partial t} \cdot n \\ u \cdot n &= \frac{\partial x_{r}}{\partial t} \cdot n \\ -p^{*} + (\tau \cdot n) \cdot n + \rho_{0}gz &= \gamma \left(\frac{1}{R_{1}} + \frac{1}{R_{2}} \right) + \dots \\ \left(\tau \cdot n \right) \cdot t &= \frac{\partial \gamma}{\partial T} \nabla_{s} \gamma + \dots \\ V &= \frac{m_{0}}{p_{0}} \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} \theta &= \theta_{0} \ ou \ x_{\Gamma} = x_{0} \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} Bilan \ des \ forces \ tangentielles \ sur \ \Gamma \\ Contrainte \ sur \ la \ masse \ sur \ \Gamma \\ (stationnaire) \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} \theta &= \theta_{0} \ ou \ x_{\Gamma} = x_{0} \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} Bilan \ des \ forces \ (tangentielles) \ sur \ \delta \Gamma \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} \theta &= \theta_{0} \ ou \ x_{\Gamma} = x_{0} \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} Bilan \ des \ forces \ (tangentielles) \ sur \ \delta \Gamma \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} \theta &= \theta_{0} \ ou \ x_{\Gamma} = x_{0} \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} Bilan \ des \ forces \ (tangentielles) \ sur \ \delta \Gamma \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} \theta &= \theta_{0} \ ou \ x_{\Gamma} = x_{0} \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} Bilan \ des \ forces \ (tangentielles) \ sur \ \delta \Gamma \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} \theta &= \theta_{0} \ ou \ x_{\Gamma} = x_{0} \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} Bilan \ des \ forces \ (tangentielles) \ sur \ \delta \Gamma \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} \theta &= \theta_{0} \ ou \ x_{\Gamma} = x_{0} \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} Bilan \ des \ forces \ (tangentielles) \ sur \ \delta \Gamma \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} \theta &= \theta_{0} \ ou \ x_{\Gamma} = x_{0} \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} Bilan \ des \ forces \ (tangentielles) \ sur \ \delta \Gamma \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} \theta &= \theta_{0} \ ou \ x_{\Gamma} = x_{0} \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} \theta &= \theta_{0} \ ou \ x_{\Gamma} = x_{0} \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} Bilan \ des \ forces \ (tangentielles) \ sur \ \delta \Gamma \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} \theta &= \theta_{0} \ ou \ x_{\Gamma} = x_{0} \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} \theta &= \theta_{0} \ v \cdot \lambda \nabla T + s_{T} \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} Bilan \ des \ neutielles \ sur \ \Omega \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} \theta &= \theta_{0} \ v \cdot \lambda \nabla T + s_{T} \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} \theta &= \theta_{0} \ v \cdot \lambda \nabla T + s_{T} \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} \theta &= \theta_{0} \ v \cdot \mu^{*} \left(\nabla \cdot \mu^{*} \left(\nabla x + \nabla^{t} x \right) = 0 \end{array} \end{array}$$
 \\ \begin{array}{c} \theta &= \theta_{0} \ v \cdot \lambda \nabla T + s_{T} \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} \theta &= \theta_{0} \ v \cdot \mu^{*} \left(\nabla \cdot \mu^{*} \left(\nabla x + \nabla^{t} x \right) \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} \theta &= \theta_{0} \ v \cdot \lambda \nabla T + s_{T} \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} \theta &= \theta_{0} \ v \cdot \mu^{*} \left(\nabla x + \nabla^{t} x \right) = \theta \end{array} \\ \begin{array}{c} \theta &= \theta_{0} \ v \cdot \lambda \nabla T + s_{T} \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} \theta &= \theta_{0} \ v \cdot \mu^{*} \left(\nabla

Surface libre : avantages et inconvénients ALE (XXIV)

Avantages :

- proche de la physique;
- équilibre, bonne conservation de la masse;
- précision des conditions aux limites (y compris ligne triple).

Inconvénients :

- difficulté d'implémentation + résolution du système (découplage);
- changements de topologie difficiles à prendre en compte.





Surface libre : quelle méthode pour ce cas ? (XXV)









Positions de soudage [Nguyen, 2015; Nguyen et al., 2017]







Surface libre : exemple, positions de soudage (XXVIII)



707

- On utilise un domaine modélisant toute la plaque ;
- la déformation est clairement asymétrique autour de la position de l'électrode.





22





- toutes les positions donnent le même ordre de grandeur de vitesse max. de 0,20 m \cdot s $^{-1}$;
- le sens de l'écoulement dans le bain n'est pas influencé par la position de soudage.

Surface libre : exemple, fusion d'un barreau (XXX)



Fusion d'un barreau [Morville, 2012]

Matériau Ti-6Al-4V, puissance laser 268 W, temps d'interaction 200 ms.

Surface libre : exemple, fusion d'un barreau (XXXI)





Surface libre : exemple, fusion d'un barreau (XXXII)





Surface libre : exemple, fusion d'un barreau (XXXIII)


Sommaire





Apport de matière : équations de conservation (I)

$$\begin{split} \rho_{0}\frac{\partial u}{\partial t} + \rho_{0}\left(\nabla u\right) \cdot u &= -\nabla p^{*} + \nabla \cdot \tau \\ &+ f_{\text{Bou}} + f_{\text{Ext}} \\ \nabla \cdot u &= 0 \\ \end{split} \\ \begin{aligned} &\nabla \cdot u &= 0 \\ u &= u_{0} \\ u \cdot n &= \frac{\partial x_{\Gamma}}{\partial t} \cdot n \left[-\frac{\dot{m}}{\rho_{0}} \right] \\ -p^{*} + (\tau \cdot n) \cdot n + \rho_{0}gz &= \gamma \left(\frac{1}{R_{1}} + \frac{1}{R_{2}} \right) + \left[? \right] \\ \theta &= \theta_{0} \text{ ou } x_{\Gamma} = x_{0} \\ \end{aligned} \\ \end{split} \\ \begin{aligned} &\text{Bilan des forces sur } \Omega \\ \text{C. lim. de Dirichlet sur } \delta\Omega \setminus \Gamma \\ \text{C. lim. cinématique (bilan de masse sur } \Gamma) \\ \text{C. lim. cinématique (bilan de masse sur } \Gamma) \\ \text{Bilan des forces normales sur } \Gamma \\ \text{Bilan des forces tangentielles sur } \Gamma \\ \text{Bilan des forces (tangentielles) sur } \delta\Gamma \\ \left\{ \rho_{0}\frac{\partial h}{\partial t} + \rho_{0}u \cdot \nabla h \right. = \nabla \cdot \lambda \nabla T + \left[? \right] \\ \end{aligned} \\ \end{split}$$

On peut aussi se donner la forme de l'apport a priori.



Transparent 74



Projection de poudre sur substrat mince [Morville, 2012]

Matériau Ti-6Al-4V, puissance laser 400 W (distribution uniforme), vitesse d'avance 40 cm \cdot min⁻¹, débit massique de poudre 2 g \cdot min⁻¹, état stationnaire.





Champ de température et de vitesses [Morville, 2012]



Apport de matière : comparaison numérique-expérimental (IV)



Apport de matière : difficultés numériques (V)



Problèmes numériques :

- dans la thèse, ajout d'un terme de pénalisation $-A(z-z_0)$;
- origine des oscillations?

Apport de matière : origine des difficultés numériques (VI)

Condition cinématique :

• sans flux de masse :

$$u \cdot n = 0$$

• avec flux de masse :

$$m{u}\cdotm{n}=-rac{\dot{m}}{
ho}$$



Géométrie d'écoulement du fluide en 3D [Nguyen, 2015]

Espace paramétrique :

$$u_{x}\frac{\partial h_{z}}{\partial x} + u_{y}\frac{\partial h_{z}}{\partial y} - u_{z} = \frac{\hat{m}}{\rho}$$

avec $\hat{m}(x,y) = \gamma_{s}\dot{m}(x,y,h_{z}(x,y))$
et $\gamma_{s} = \left(1 + \left(\frac{\partial h_{z}}{\partial x}\right)^{2} + \left(\frac{\partial h_{z}}{\partial y}\right)^{2}\right)^{1/2}$



©Böhler Welding [Böhler Welding]





Apport de matière : modèle complet (VIII)



Champ de température pour un modèle purement conductif Champ de température et écoulement pour le modèle de soudage complet

[Nguyen, 2015]









Conclusions (I)

Conclusions :

- soudage : rôle majeur de la tension de surface sur la forme et les écoulements dans le bain ;
- multiphysique (solidification, surface libre, apport de matière) ⇒ plus de coefficients matériaux, plus de difficultés numériques, meilleure compréhension et prédiction;
- utilité d'avoir plusieurs modèles ou des approches chaînées (ex : utiliser le bain pour calibrer une source de chaleur équivalente);
- jusqu'où aller dans la physique et dans les échelles dépend de l'objectif (ex : solidification, surface libre).



Conclusions (II)

Perspectives :

- meilleure caractérisation des propriétés thermophysiques, mal connues en phase liquide (ex : 50% sur $\partial \gamma / \partial T$ d'après Eustathopoulos and Drevet [2017]);
- mesures dans le bain : vitesses, températures ;
- multiphysique : quid des incertitudes? (barre d'erreur sur les résultats de calculs), rôle majeur des termes sources;
- physique : évaporation, turbulence,...;
- numérique : solveur de systèmes linéaires itératifs efficaces sur nos systèmes mal conditionnés, maillage automatique ou adaptatif.



Conclusions (III)

CEA :

- thèse multiphysique couplage arc-bain TIG 3D à surface libre;
- peut-être un post-doc sur l'application des modèles de bain à la fabrication additive (procédé fusion sur lit de poudre).



Bibliographie (I)

Thèses :

- [Morville, 2012] S. Morville. *Modélisation multiphysique du procédé de Fabrication Directe par Projection Laser en vue d'améliorer l'état de surface final*. PhD thesis, Université de Bretagne-Sud, décembre 2012. https://tel.archives-ouvertes.fr/tel-00806691, PDF file.
- [Nguyen, 2015] M.-C. Nguyen. Modélisation et simulation multiphysique du bain de fusion en soudage à l'arc TIG. PhD thesis, Université d'Aix-Marseille I, novembre 2015. http://www-cast3m.cea.fr/index.php?page=these, PDF file.
- [Kong, 2012] X.-F. Kong. *Modélisation 3D d'écoulements avec surface libre pour le soudage à l'arc TIG.* PhD thesis, École nationale d'ingénieurs de Saint-Étienne (ENISE), décembre 2012.
- [Brochard, 2009] M. Brochard. Modèle couplé cathode-plasma-pièce en vue de la simulation du procédé de soudage à l'arc TIG. PhD thesis, Université de Provence (Aix-Marseille I), janvier 2009. http://www-cast3m.cea.fr/index.php?page=these, PDF file.
- [Rabier, 2003] S. Rabier. Développement d'un modèle éléments finis pour la simulation d'écoulements à surface libre. PhD thesis, Université de Provence (Aix-Marseille I), 2003.
- [Perry, 2000] N. Perry. Étude et développement des flux solides en vue d'application en soudage ATIG appliqué au titane et ses alliages ainsi qu'aux aciers inoxydables. PhD thesis, École Centrale de Nantes, 2000.



Bibliographie (II)

Techniques de l'ingénieur (I) :

- [Le Neindre, 1993] B. Le Neindre. Tensions superficielles et interfaciales. In *Constantes physico-chimiques*. Techniques de l'ingénieur, 1993. K 475, https://www.techniques-ingenieur.fr/....
- [Murry, 1994] G. Murry. Soudage et soudabilité métallurgique des métaux. In *Matériaux métalliques*. Techniques de l'ingénieur, 1994. M 715, https://www.techniques-ingenieur.fr/....
- [Cazes, 1995] R. Cazes. Soudage à l'arc. In Génie mécanique. Techniques de l'ingénieur, 1995. B 7 730, https://www.techniques-ingenieur.fr/....
- [Quéré, 2003] D. Quéré. Lois du mouillage et de l'imprégnation. In *Génie des procédés*. Techniques de l'ingénieur, 2003. J 2140, https://www.techniques-ingenieur.fr/....
- [Bergheau, 2004] J.-M. Bergheau. Modélisation numérique des procédés de soudage. In Mécanique | Travail des matériaux - Assemblage. Techniques de l'ingénieur, 2004. BM7758 V1, https://www.techniques-ingenieur.fr/....
- [Feulvarch, 2016] E. Feulvarch. Modélisation numérique du procédé de soudage par friction-malaxage. In Mécanique | Travail des matériaux - Assemblage. Techniques de l'ingénieur, 2016. BM7764 V2, https://www.techniques-ingenieur.fr/....



Bibliographie (III)

Techniques de l'ingénieur (II) :

[Eustathopoulos and Drevet, 2017] N. Eustathopoulos and B. Drevet. Tension superficielle des métaux liquides et capillarité. In *Matériaux* | Étude et propriétés des métaux. Techniques de l'ingénieur, 2017. M67 V3, https://www.techniques-ingenieur.fr/....

[Paillard, 2017] P. Paillard. TIG : soudage à l'arc sous protection gazeuse avec électrode non fusible. In Mécanique | Travail des matériaux - Assemblage. Techniques de l'ingénieur, 2017. BM7733 V1, https://www.techniques-ingenieur.fr/....



Bibliographie (IV)

Vidéos :

- [Weldingtipsandtricks, 2012] Weldingtipsandtricks. Tig welding stainless steel walking the cup vs tig finger. https://www.youtube.com/watch?v=WSnj8AASuFs, Sep, 17 2012.
- [Prahst, 2016] S. Prahst. Schweißnaht wig schweißen schmelze wig schweißen pendeltechnik zwischenlage tig / wig youtube video. https://www.youtube.com/watch?v=YoHs9qBKEaA, May, 6 2016.
- [Gounand et al., 2017] S. Gounand, H. Pommier, O. Asserin, C. Bourcier, and T. Boubée de Gramont. Simulation multiphysique du bain de soudage avec l'outil WProcess. http://www-cast3m.cea.fr/html/Tutoriels/Soudage_Te_1080x720_fr.mp4, 2017.
- [Nathan, 2011] P. Nathan. Soap film flows. https://www.youtube.com/watch?v=DZLoxBBI4xc, Aug, 11 2011.
- [Veritasium, 2017] Veritasium. Seeing the Invisible : Schlieren Imaging in SLOW MOTION. https://youtu.be/4tg0yU34D44?t=4m28s, Jun, 15 2017.



Bibliographie (V)

Articles :

- [Popinet, 2018] S. Popinet. Numerical Models of Surface Tension. Annual Review of Fluid Mechanics, 50:49-75, 2018. URL https://doi.org/10.1146/annurev-fluid-122316-045034.
- [Sahoo et al., 1988] P. Sahoo, T. DebRoy, and M. J. McNallan. Surface tension of binary metal—surface active solute systems under conditions relevant to welding metallurgy. *Metallurgical transactions B*, 19 (3):483–491, 1988. doi: 10.1007/BF02657748. URL https://doi.org/10.1007/BF02657748.
- [Han et al., 2004] L. Han, K. M. Phatak, and F. W. Liou. Modeling of laser cladding with powder injection. *Metallurgical and Materials Transactions B*, 35(6) :1139–1150, Dec 2004. ISSN 1543-1916. doi: 10.1007/s11663-004-0070-0. URL https://doi.org/10.1007/s11663-004-0070-0.
- [Qi et al., 2006] H. Qi, J. Mazumder, and H. Ki. Numerical simulation of heat transfer and fluid flow in coaxial laser cladding process for direct metal deposition. *Journal of Applied Physics*, 100(2): 024903-11, 2006. doi: 10.1063/1.2209807. URL https://doi.org/10.1063/1.2209807.
- [Nguyen et al., 2017] M. C. Nguyen, M. Medale, O. Asserin, S. Gounand, and P. Gilles. Sensivity to welding positions in GTA welding with a 3D multiphysics numerical model. *Numerical Heat Transfer, Part A : Applications*, 71(3) :233–249, 2017. doi: 10.1080/10407782.2016.1264747. URL http://dx.doi.org/10.1080/10407782.2016.1264747.



Bibliographie (VI)

Autres :

[Cast3m] Cast3m. Cast3m Web site. http://www-cast3m.cea.fr/.

[Gounand, 2012] S. Gounand. Introduction à la méthode des éléments finis en mécanique des fluides incompressibles. Technical report, CEA, 2012. Cours ENSTA Paristech B2-1 (129 pages). http://www-cast3m.cea.fr/index.php?xml=supportcours, PDF file.

[EWM AG] EWM AG. We Are Welding. https://www.ewm-group.com/.

[Böhler Welding] Böhler Welding. http://www.boehler-welding.com/.

[Hergé, 1954] Hergé. On a marché sur la Lune. http://fr.tintin.com/..., 1954.

