Rapport TP X01 TP1

Aurélien Valade

Intruction et structure du code

Le but de ce TP est de résoudre le problème suivant : trouver $u \in H_0^1(\Omega)$ tel que

$$\begin{cases} u - \nabla (A(x, y)\nabla u) = f & \text{sur } \Omega \\ u = 0 & \text{sur } \partial\Omega. \end{cases}$$
 (1)

La structure du code ainsi que l'arrangement des dossiers ont été un peu modifiés. Tous les *.msh se trouvent dans le dossier geoms/ avec un executable bash pour en créer à volonté.

De plus, le corps de la routine principale se trouve maintenant dans principal_neumann_aux.m, cependant le fichier script est toujours bien principal_neumann.m.

Un code de calcul formel rédigé en python a été ajouté.

Dans la suite, les intégrale dont le domaine n'est pas précisé portent sur tout Ω .

Q1

Soit $\forall v \in H_0^1(\Omega)$.

$$\int_{\Omega} uv - \int_{\Omega} \nabla (A(x,y)\nabla u)v = \int_{\Omega} fv$$

$$IPP$$
(2)

$$\int_{\Omega} uv - \int_{\partial\Omega} (A(x,y)\nabla u)v + \int_{\Omega} A(x,y)\nabla u\nabla v = \int_{\Omega} fv \qquad CL$$
 (3)

$$\int_{\Omega} uv + \int_{\Omega} A(x, y) \nabla u \nabla v = \int_{\Omega} fv \tag{4}$$

$$a(u,v) = l(v) \tag{5}$$

On a bien a(u, v) et l(v) (bi)linéaires. Montrons que a(u, v) continue

$$|a(u,v)| \le \left| \int A\nabla u \nabla v \right| + \left| \int uv \right|$$
 ineg. triang (6)

$$\leq \beta \left| \int \nabla u \nabla v \right| + \left| \int uv \right|$$
 A bornée (7)

$$\leq \beta \left| \left| \nabla u \right| \right|_{L^2} \left| \left| \nabla v \right| \right|_{L^2} + \left| \left| u \right| \right|_{L^2} \left| \left| v \right| \right|_{L^2} \qquad \text{Cauchy Schwarz} \tag{8}$$

$$\leq \beta ||\nabla u||_{H_0^1} ||\nabla v||_{H_0^1} + ||u||_{H_0^1} ||v||_{H_0^1} \qquad ||\cdot||_{L^2} < ||\cdot||_{H_0^1}$$
(9)

$$\leq (\beta + 1) ||\nabla u||_{H_0^1} ||\nabla v||_{H_0^1} \tag{10}$$

(11)

On a évidement l(v) continue comme $f, v \in H_0^1(\Omega)$.

Montrons que a(u, v) est coercive

$$|a(u,u)| \ge \left| \int A(\nabla u)^2 \right| + \left| \int u^2 \right| \tag{12}$$

$$\geq \max(A) \left| \int (\nabla u)^2 \right| + \left| \int u^2 \right| \tag{13}$$

$$\geq \xi \left| \int (\nabla u)^2 \right| + \left| \int u^2 \right| \tag{14}$$

$$\geq \min(\xi, 1) ||u||_{H_0^1} \tag{15}$$

Q2

On onsidère uniquement $V_h \subset H^1_0(\Omega)$ de dimension finie, donc entièrement décrit par sa base $(\omega_I)_{1 \leq I \leq N}$. Le problème se ramène donc à

$$a(u, \omega_I) = l(\omega_I) \quad \forall 1 \le I \le N.$$
 (16)

Si on projète u sur la base des (ω_I) :

$$u_h = \sum_{1}^{N} u_h^I \omega_I \tag{17}$$

on retrouve le problème variationel entièrement discrétisé :

$$\sum_{J} u_h^J a(\omega_I, \omega_J) = l(\omega_I) \quad \forall 1 \le J \le N.$$
(18)

En posant les matrices et les vecteurs:

$$U \in \mathbb{R}^N, \quad U_I = u_h^I, \tag{19}$$

$$L \in \mathbb{R}^N, \quad L_I = \int f\omega_I,$$
 (20)

$$\mathbb{K} \in \mathbb{R}^{N \times N}, \quad \mathbb{K}_{IJ} = \int A \nabla \omega_I \nabla \omega_J, \tag{21}$$

$$\mathbb{M} \in \mathbb{R}^{N \times N}, \quad \mathbb{M}_{IJ} = \int \omega_I \omega_J,$$
 (22)

on peut écrire le système sous forme matricielle :

$$(\mathbb{M} + \mathbb{K})U = L. \tag{23}$$

Q3-Q4-Q5-Q6

On peut se ramener à un problème de taille $N^0=\dim(V_h^0)$ en considérant la matrice

$$A = M + K \in \mathbb{R}^{N \times N} \tag{24}$$

$$\mathbb{A}^0 \in \mathbb{R}^{N^0 \times N^0} \tag{25}$$

$$\mathbb{P} \in \mathbb{R}^{N^0 \times N} \tag{26}$$

$$\mathbb{A}^0 = \mathbb{P}\mathbb{A}\mathbb{P}^T, \ L^0 = \mathbb{P}L, \ U^0 = \mathbb{P}U \tag{27}$$

On construit la matrice \mathbb{P} de la manière suivante

$$\mathbb{P} = Id_N \text{ priv\'ee des lignes } i < N \text{ telles que } Refneu(i) \neq 0.$$
 (28)

Une fois le système $\mathbb{A}^0 U^0 = L^0$ inversé, on peut retrouver U par la formule $U = \mathbb{P}^T U^0$.

Q7

En utilisant le code de calcul formel, on trouve que

$$f(x,y) = (1+5\pi^2)\cos(\pi x)\cos(2\pi y) \quad \forall x,y \in \Omega.$$
 (29)

Q8

Pour toute fonction

$$u = \sum_{I} u(S(I))\omega_{I} \tag{30}$$

$$U = (u(S(I)))_I \in \mathbb{R}^N \tag{31}$$

on a que

$$||u||_{L^2}^2 = \langle u, u \rangle \tag{32}$$

$$=\sum_{I}\sum_{J}U_{I}U_{J}\langle\omega_{I},\omega_{J}\rangle\tag{33}$$

$$=\sum_{I}\sum_{I}U_{I}U_{J}\mathbb{M}_{IJ}\tag{34}$$

$$=U^T \mathbb{M}U \ge 0$$
 car \mathbb{M} définie positive, (35)

et de même

$$||u||_{\text{semi }H_0^1}^2 = |U^T \mathbb{K} U|. \tag{36}$$

On peut donc lancer le programme et calculer les erreurs normalisées

$$err_{L^2} = \frac{||u_h - \pi_h u||_{L^2}}{||\pi_h u||_{L^2}}$$
(37)

$$err_{\text{semi }H_0^1} = \frac{||u_h - \pi_h u||_{\text{semi }H_0^1}}{||\pi_h u||_{\text{semi }H_0^1}}$$
 (38)

tracées en Figure 1

Pour ce qui du calcul de la fonction f(x,y), grace au code python de calcul formel, on peut trouver que pour

$$A(x,y) = \sin(\alpha \pi x)\sin(\alpha \pi y) + 2 \tag{39}$$

et si on veut garder comme solution

$$u(x,y) = \sin(\pi x)\sin(2\pi y) \tag{40}$$

il faut poser

$$f(x,y) = 2\pi^2 \alpha \sin(\pi x) \sin(\pi \alpha x) \cos(2\pi y) \cos(\pi \alpha y) -$$

$$\pi^2 \alpha \sin(2\pi y) \sin(\pi \alpha y) \cos(\pi x) \cos(\pi \alpha x) +$$

$$5\pi^2 (\sin(\pi \alpha x) \sin(\pi \alpha y) + 2) \sin(\pi x) \sin(2\pi y) +$$

$$\sin(\pi x) \sin(2\pi y).$$

$$(41)$$

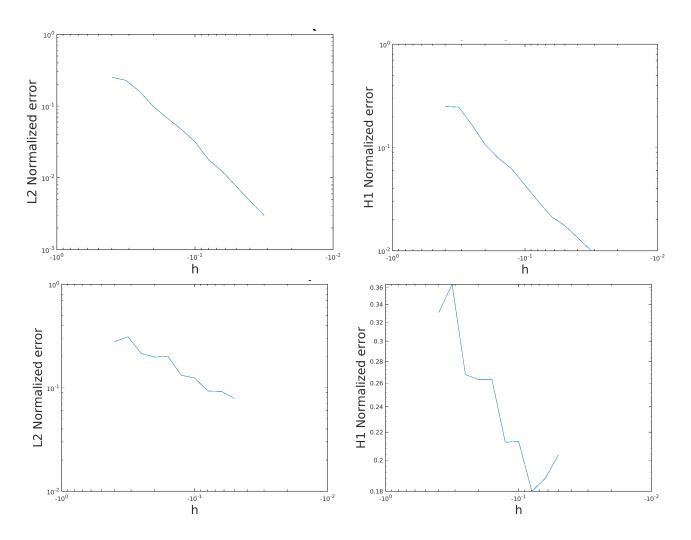


Figure 1: Erreur normalisée pour la norme L2 et erreur normalisée pour la norme H1 dans le cas A constant.

Montrons que le problème $a(u,v)=l(u) \quad \forall v \in V_\#^h$ est bien posé dans

$$H^{1}_{\#}(\Omega) = \left\{ f \in H^{1}(\Omega), \text{tq } f \text{ est } L \text{ p\'eriodique} \right\}$$
(42)

Montrons d'abord que a est continue

$$|a(u,v)| \le \left| \int A\nabla u \nabla v \right| + \left| \int uv \right|$$
 ineg. triang (43)

$$\leq \beta \left| \int \nabla u \nabla v \right| + \left| \int uv \right|$$
 A bornée (44)

$$\leq \beta ||\nabla u||_{L^2} ||\nabla v||_{L^2} + ||u||_{L^2} ||v||_{L^2}$$
 Cauchy Schwarz (45)

$$\leq \beta \, ||\nabla u||_{H^{1}_{\#}} \, ||\nabla v||_{H^{1}_{\#}} + ||u||_{H^{1}_{\#}} \, ||v||_{H^{1}_{\#}} \qquad \qquad ||\cdot||_{L^{2}} < ||\cdot||_{H^{1}_{\#}} \tag{46}$$

$$\leq (\beta + 1) ||\nabla u||_{H^{1}_{\#}} ||\nabla v||_{H^{1}_{\#}} \tag{47}$$

(48)

On a évidement l(v) continue comme $f, v \in H^1_{\#}(\Omega)$. Montrons que a(u, v) est coercive

$$|a(u,u)| \ge \left| \int A(\nabla u)^2 \right| + \left| \int u^2 \right| \tag{49}$$

$$\geq \max(A) \left| \int (\nabla u)^2 \right| + \left| \int u^2 \right| \tag{50}$$

$$\geq \xi \left| \int (\nabla u)^2 \right| + \left| \int u^2 \right| \tag{51}$$

$$\geq \min(\xi, 1) ||u||_{H^1_{\#}} \tag{52}$$

Q9

On peut se ramener à un problème dans $V_h^\#$ en considérant la matrice

$$\mathbb{A} = \mathbb{M} + \mathbb{K} \in \mathbb{R}^{N \times N} \tag{53}$$

$$\mathbb{P} \in \mathbb{R}^{N \times N} \text{ inversible} \tag{54}$$

$$\mathbb{A}^{\#} = \mathbb{P}^{-1} \mathbb{A}^{\#} \mathbb{P}, \ L^{\#} = \mathbb{P}^{-1} L, \ U^{\#} = \mathbb{P}^{-1} U$$
 (55)

On construit la matrice \mathbb{P} de la manière suivante

$$\forall I, J \in [1, N]^2 \quad \mathbb{P}_{IJ} = \begin{cases} 4\delta_{IJ} & \text{si } S(I) \text{ est sur un angle} \\ 2\delta_{IJ} & \text{si } S(I) \text{ est sur un bord} \\ \delta_{IJ} & \text{sinon} \end{cases}$$
 (56)

Une fois le système $\mathbb{A}^0U^0=L^0$ inversé, on peut retrouver U par la formule $U=\mathbb{P}^{-1}U^\#$.

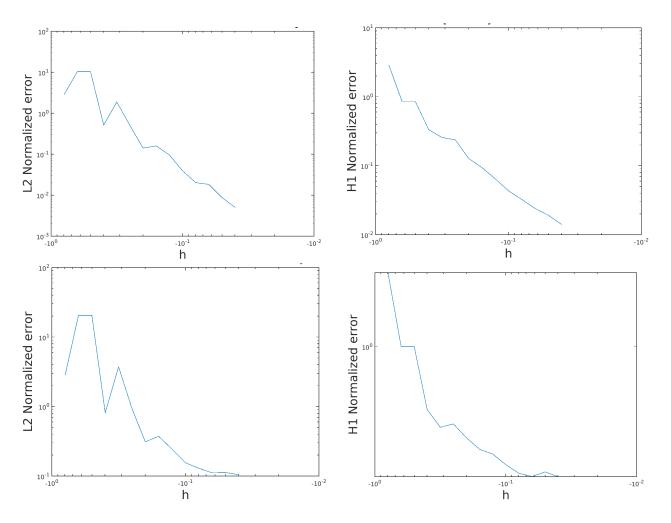


Figure 2: Erreur normalisée pour la norme L2 et erreur normalisée pour la norme H1 dans le cas A variable.

Q10

Pour ce qui du calcul de la fonction f(x,y), grace au code python de calcul formel, on peut trouver que pour

$$A(x,y) = \sin(\alpha \pi x)\sin(\alpha \pi y) + 2 \tag{57}$$

et si on veut garder comme solution

$$u(x,y) = \cos(\pi x)\cos(2\pi y) \tag{58}$$

il faut poser

$$f(x,y) = \pi^2 \alpha \sin(\pi x) \sin(\pi \alpha y) \cos(2\pi y) \cos(\pi \alpha x) -$$

$$2\pi^2 \alpha \sin(2\pi y) \sin(\pi \alpha x) \cos(\pi x) \cos(\pi \alpha y) +$$

$$5\pi^2 (\sin(\pi \alpha x) \sin(\pi \alpha y) + 2) \cos(\pi x) \cos(2\pi y) +$$

$$\cos(\pi x) \cos(2\pi y).$$

$$(59)$$