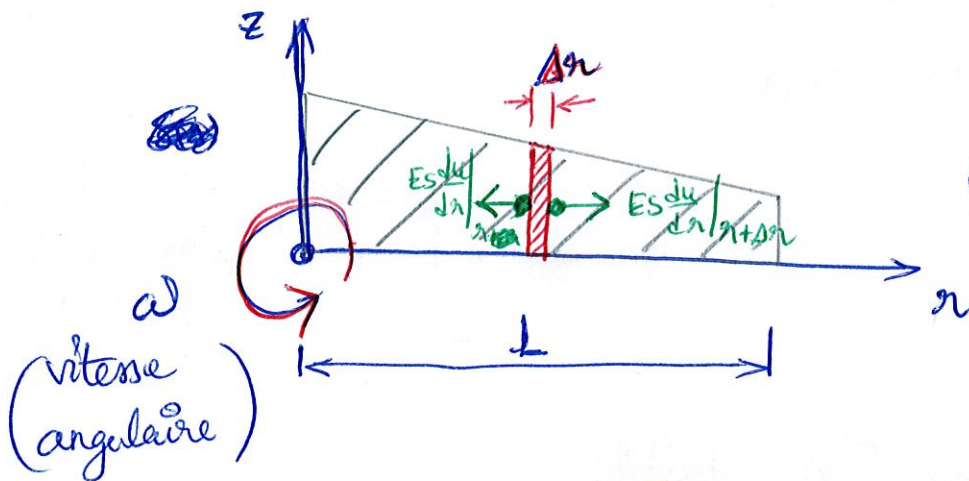


①

Méthode des Éléments Finis en 1D

→ à lire & préparer avec
Problème ③ de TD°3



(1.1) Équation d'équilibre

dans le repère qui tourne à une vitesse angulaire, ω (constante):

$$\sum_i (\vec{f}_i) = 0 \quad \text{et} \quad \text{dans}$$

dans la direction radiale

$$(I) \quad f_r^{\text{cent}} = \text{masse} \times \text{accélération centrifuge} \\ = (\rho S \Delta x) (x \omega^2)$$

$$f_r^c = (\rho \omega^2 S x) \Delta x$$

$$(II) \quad f_r^{\text{int}} = \text{efforts internes} = ES \left[\frac{du}{dx} \right]_{x+\Delta x} - ES \left[\frac{du}{dx} \right]_x$$

$$(ii) \quad f_n^{int} = \frac{d}{dn} \left(ES \frac{du}{dn} \right) \Delta n$$

$$\Rightarrow \boxed{\frac{d}{dn} \left(ES \frac{du}{dn} \right) + \rho \omega^2 S n = 0}$$

avec $u(n=0)=0$ $\left\{ \begin{array}{l} \text{Point } O \text{ est fixe} \\ \text{et immobile} \end{array} \right.$

! $S=S(n)$

$$\left(ES \frac{du}{dn} \right) \Big|_{n=L} = 0 \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{pas d'effort} \\ \text{sur le bord} \\ \text{à } n=L \end{array} \right.$$

1.1.2 Formulation faible

$$\int_0^L \left[\frac{d}{dn} \left(ES \frac{du}{dn} \right) v \right] dn + \int_0^L (\rho \omega^2 S n) v dn$$

$$\left\{ \left[ES v \frac{du}{dn} \right]_{n=0}^{n=L} - \int_0^L \left(ES \frac{du}{dn} \right) \frac{dv}{dn} dn + \int_0^L v (\rho \omega^2 S n) dn \right\} = 0$$

puisque $\frac{du}{dn} \Big|_{n=L} = 0$
& en prenant $v(n=0)=0$

$$\Rightarrow \boxed{\int_0^L ES \left(\frac{du}{dn} \right) \left(\frac{dv}{dn} \right) dn = \int_0^L v (\rho \omega^2 S n) dn}$$

$\forall v$ vérifiant $v(n=0)=0$

(1.2.0.1) la forme de l'approximation

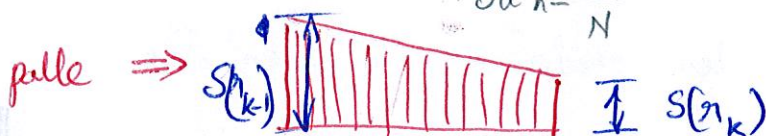
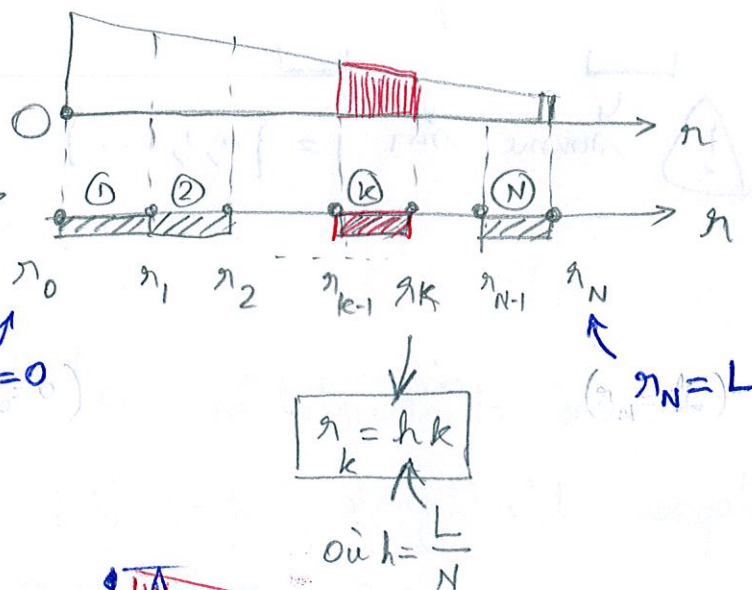
$$u^{\text{approx}}(x) = \sum_i a_i \phi_i(x)$$

→ somme sur $i = \{0, 1, 2, \dots, N\}$

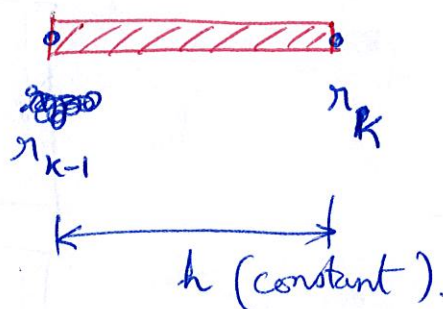
maillage

indice des éléments

indice des nœuds



élément ④ \Rightarrow



$$s_k^{\text{elem}} = \left[\frac{s(x_{k-1}) + s(x_k)}{2} \right]$$

(1.2.0.2) ~~montrer~~ Montrer que $\{A\}^T \vec{a} = \{B\}$

$$\begin{bmatrix} a_0 \\ a_1 \\ \vdots \\ a_N \end{bmatrix}$$

en prenant $v(x) = \delta a_k \phi_k(x)$ et
développant la formulation faible

$$\left[\int_0^L ES \left(\frac{d\phi_i}{dx} \right) \left(\frac{d\phi_j}{dx} \right) dx \right] a_j = \int_0^L (e s \omega^2 x) \phi_i dx$$

\downarrow $[A]$ $(N+1) \times (N+1)$ \downarrow $(N+1) \times 1$ $[B]$
 \triangle somme sur $j = \{0, 1, \dots\}$

pour un choix d'interpolation $P^{(k=1)}$ (linéaire),
on peut développer l'intégrale pour $[A]$ & $[B]$...
cela nous donne les matrices élémentaire

(i) raideur : $A^k = \frac{E S_k^{elem}}{h_k} \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}$

(ii) second membre : $B^k = e S_k \omega^2 h_k \begin{bmatrix} 1/3 & 1/6 \\ 1/6 & 1/3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \eta_{k-1} \\ \eta_k \end{bmatrix}$

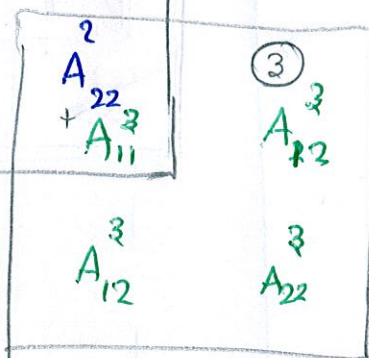
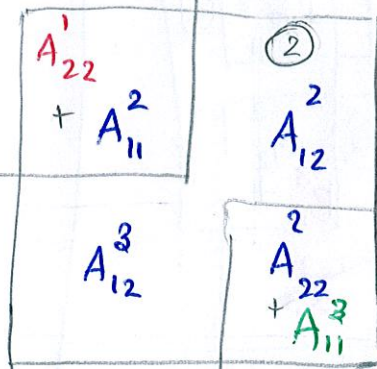
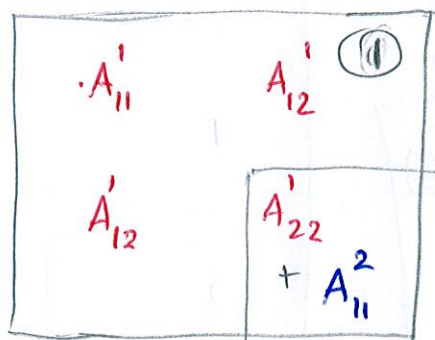
M

(1.2.1)

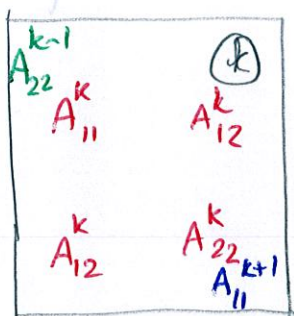
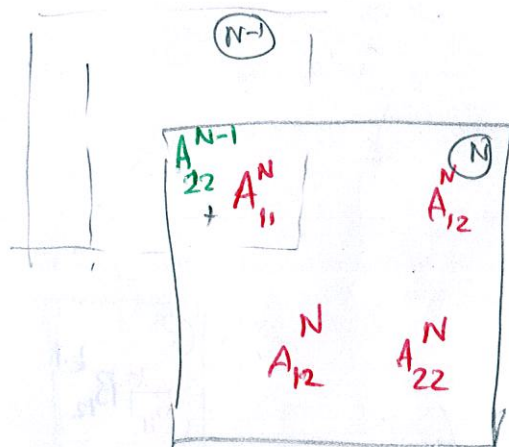
Assemblage de $[A]$

(5)

0 1 2 3 ... N-1 N



$[A] =$

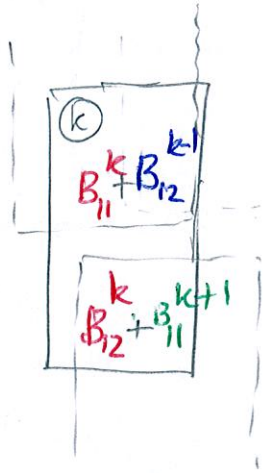
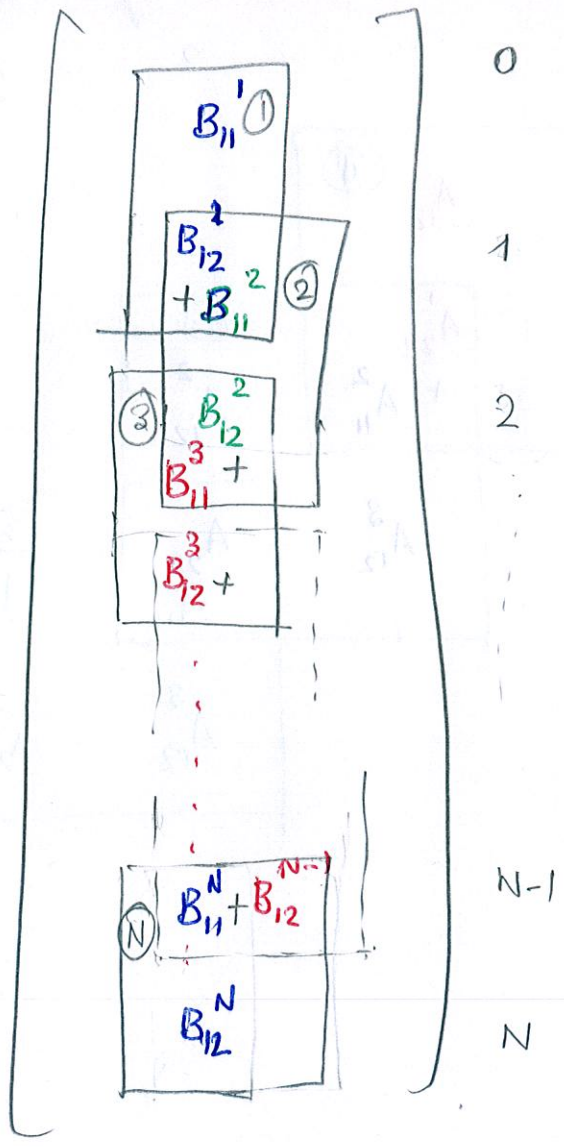


$$\text{si } \begin{cases} k \neq 0 \\ k \neq N \end{cases}$$

Assemblage $[B]$

B_{11}^1
 $B_{12}^1 + B_{11}^2$
 B_{12}^2

$[B] =$



$\mathcal{M}^p \begin{cases} k \neq 0 \\ k \neq N. \end{cases}$

! Conditions aux limites

▷ après l'assemblage

▷ l'introduire en substituant la ligne
concernée par l'égalité fournie.

exemple

$$u(n=0) = a$$

$$u(q_{(k=0)}) = a$$

→ ligne n° 0 dans $[A] \times [B]$.

$$\Rightarrow A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 2 & \dots & N \\ 1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \end{bmatrix} \quad \begin{matrix} \leftarrow \text{ligne n° 0} \rightarrow \\ ; \\ \end{matrix} \quad B = \begin{bmatrix} a \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix} \quad \begin{matrix} 0 \\ 1 \\ 2 \\ \vdots \\ N \end{matrix}$$

(1.2.1.1) Algorithme pour l'assemblage de $[A] \times [B]$

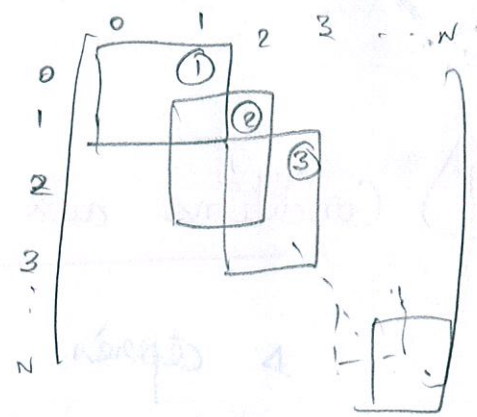
1) pour $[A]$:

- (i) initialiser $[A] =$ matrice ^{nulle} de taille $(N+1) \times (N+1)$
- (ii) boucle $i = 1$ jusqu'à $i = N$ avec un pas = 1

$k=1$ pour l'élément ① :

$A[0:1, 0:1]$
 $k=1$

$\begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$ (cont)



calculer $\begin{bmatrix} - & \textcircled{1} \\ - & - \end{bmatrix}$ nouveau = $\begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$ + $\begin{bmatrix} k_{11}^{k=1} & k_{12}^{k=1} \\ k_{12}^{k=1} & k_{22}^{k=1} \end{bmatrix}$

$k=2$ pour l'élément ② :

calculer $\begin{bmatrix} k_{22} & \textcircled{2} \\ - & - \end{bmatrix}$ nouveau = $\begin{bmatrix} k_{22}^1 & 0 \textcircled{2} \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$ + $\begin{bmatrix} k_{11}^{k=2} & k_{12}^{k=2} \\ k_{12}^{k=2} & k_{22}^{k=2} \end{bmatrix}$

$A[1:2, 1:2]$

$k=N$ pour l'élément ⑧ :

$A[N-1:N, N-1:N]$

calculer $\begin{bmatrix} - & \textcircled{N} \\ - & - \end{bmatrix}$ nouveau = $\begin{bmatrix} k_{22}^{N-1} & 0 \textcircled{N} \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$ + $\begin{bmatrix} k_{11}^{k=N} & k_{12}^{k=N} \\ k_{12}^{k=N} & k_{22}^{k=N} \end{bmatrix}$

(^{pp}iii) remplacer la ligne n° 0 d' [A] par la condition aux limites. (9)
 Δ pareil pour [B] !

3.2.9 Etude de la précision

Pour étudier la précision de la méthode des éléments finis \mathcal{P}^1 , nous avons calculer l'**erreur** relative moyenne :

$$\frac{\|u - u^h\|}{\|u\|} = \sqrt{\frac{\int_0^L (u - u^h)^2 dx}{\int_0^L u^2 dx}}$$

et l'erreur relative sur la condition aux limites en $x = L$:

$$\frac{\left| -K \left(\frac{du^h}{dx} \right)_L - \phi_e \right|}{|\phi_e|}$$

en fonction du nombre d'éléments ne du maillage pour des maillages régulièrement espacés (i.e. la taille h des éléments est proportionnelle à $1/ne$). Les résultats sont tracés en échelle logarithmique sur la figure (3.16). On constate que l'erreur relative moyenne varie en $\frac{1}{ne^2}$ (i.e. en $\theta(h^2)$) (comparaison avec une droite de pente -2), et que l'erreur relative sur la condition aux limites varie en $\frac{1}{ne}$ (i.e. en $\theta(h)$). Ce résultat montre que l'approximation par éléments finis u^h converge vers la solution exacte et que cette convergence est d'ordre 2. Ce résultat est cohérent avec l'erreur d'interpolation, qui comme nous l'avons vu est d'ordre 2 pour une approximation \mathcal{P}^1 . On peut en fait démontrer que l'erreur par éléments finis est majoré par cette erreur d'interpolation.