UNIVERSITÉ INTERNATIONALE DE CASABLANCA

Nous innovons pour votre réussite !

L'ÉCOLE D'INGENIERIE : G.MEC/G.IND

LUNDI 13/01/2020 Durée 1H50MN



EXAMEN FINAL: METHODE DES ELEMENTS FINIS

Directives:

- Tout document est interdit.
- Les calculatrices programmables, les correcteurs et les téléphones portables, même à titre d'horloge, sont interdits.
- Il sera tenu compte de la clarté des raisonnements et de la qualité de la rédaction lors de la correction.

Problème 1. (59%)

L'équation de Korteweg-deVries (KdV) est un modèle mathématique pour les vagues en faible profondeur. On considère le problème aux limites de (KdV) linéarisé suivant :

$$(\text{KdV}) \begin{cases} a \frac{\partial}{\partial t} u(x,t) + b \frac{\partial}{\partial x} u(x,t) + c \frac{\partial^3}{\partial x^3} u(x,t) = f(x,t), & x \in (-2,3), \\ u(-2,t) = 0, & u(3,t) = 0, \quad t > 0 \\ u(x,0) = u_0(x) \end{cases}$$

Où a, b et c sont des constantes et f est une fonction.

- 1) Soit $\Delta t = \frac{T}{M}$ le pas de temps. On note par t_m l'instant $t_m = m\Delta t$. On approche la dérivée en temps par un schéma décentré arrière. Écrire le nouveau problème qu'on notera (KdV1).
- Etablir la formulation faible de (KdV1).
- 3) On désire calculer une approximation de u en utilisant la méthode des éléments finis de Lagrange. On note cette approximation u_h. Pour cela, on propose les deux maillages (en espace) suivants :

$$\begin{aligned} & \text{Maillage 1} \coloneqq \left\{ X_1 = \begin{bmatrix} -1 & 1 & 2 & 0 & -\frac{1}{2} & -2 & 3 \end{bmatrix}' \text{ et } T_1 = \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ -2 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \right\} \\ & \text{Maillage 2} \coloneqq \left\{ X_2 = \begin{bmatrix} -1 & 1 & 2 & 0 & -\frac{1}{2} & -2 & 3 \end{bmatrix}' \text{ et } T_2 = \begin{bmatrix} -2 & -1 \\ -1 & 0 \\ 0 & 3 \end{bmatrix} \right\} \end{aligned}$$

et la numérotation locale est de droite à gauche. Choisir un maillage et définir votre espace éléments finis V_h . On utilise quel type d'élément fini ? Justifier toutes les réponses.

4) Etablir la formulation faible discrète de (KdV 1) et présenter le système matriciel correspondant. Le calcul est-t-il explicite ? justifier les réponses.

On désire retrouver les matrices globales de la question (4) moyennant la technique d'assemblage. Soient M, N et K les matrices globales qui correspondent, respectivement, aux termes en a, en b et en c dans la formulation faible discrète.

- 5) Donner toutes les matrices élémentaires elmKⁿ_k, elmMⁿ_k, elmNⁿ_k et tous les vecteurs second membre elmFⁿ_k (A ne pas calculer numériquement).
- Calculer le coefficient (elmK₁)₂₁. Préciser toutes les étapes du calcul.

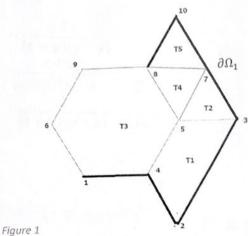


7) Présenter le système linéaire résultant (en imposant les conditions aux limites) et préciser l'emplacement de $(elmK_1)_{21}$ dans la matrice globale. (A ne pas calculer numériquement K, M et F).

Problème 2. (41%)

Soit $\Omega \subset \mathbb{R}^2$ et on considère le problème suivant :

$$(PL_2) \begin{cases} -div(K \cdot \nabla u(x,y)) = f(x,y), & (x,y) \in \Omega, \\ u(x,y) = h(x), & (x,y) \in \partial \Omega_1, \\ \frac{\partial u(x,y)}{\partial n} = g(x,y) & (x,y) \in \partial \Omega_2, \end{cases}$$



où h(x), f(x,y) et g(x,y) sont des fonctions données, $K=\begin{pmatrix} a & b \\ b & a \end{pmatrix}$, et $\partial\Omega=\partial\Omega_1\cup\partial\Omega_2$.

- A. Etablir la formulation variationnelle de ce problème dans un espace fonctionnel H à préciser.
- B. Dans cette partie, on prend a = 1, b = 0, g(x, y) = 0 et on discrétise le problème en utilisant la méthode des éléments finis. Le domaine Ω et le maillage sont présentés sur la figure 1.
 - 1) On utilise quel type d'éléments finis ? justifier la réponse.
 - 2) Déterminer le nombre des inconnues de ce problème. Justifier la réponse.
 - 3) Donner toutes les matrices élémentaires $elmK_{\hbar}$ et tous les vecteurs second membre $elmF_{\hbar}$. (A ne pas les calculer numériquement).
 - 4) Etablir la matrice de rigidité globale K et le vecteur second membre F, en imposant les conditions aux limites.

On donne:

1-

$$\int_{\varOmega} v(x) \frac{\partial u}{\partial x_i}(x) dx = -\int_{\varOmega} \frac{\partial v}{\partial x_i}(x) u(x) dx + \int_{\partial \varOmega} u(x) v(x) \, n_i(x) ds$$

2-

$$\begin{pmatrix} 1 & x & x^2 \\ 1 & y & y^2 \\ 1 & z & z^2 \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} -\frac{yz}{(z-x)(x-y)} & -\frac{xz}{(x-y)(y-z)} & -\frac{xy}{(y-z)(z-x)} \\ \frac{y+z}{(z-x)(x-y)} & \frac{x+z}{(x-y)(y-z)} & \frac{x+y}{(y-z)(z-x)} \\ -\frac{1}{(z-x)(x-y)} & -\frac{1}{(x-y)(y-z)} & -\frac{1}{(y-z)(z-x)} \end{pmatrix}$$

3-

$$\begin{bmatrix} a^3 & a^2 & a & 1 \\ b^3 & b^2 & b & 1 \\ a^3 & a^2 & a & 1 \\ b^3 & b^2 & b & 1 \\ a^3 & a^2 & a & 1 \end{bmatrix} := \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ (b-a) & (b-c) & (a-b) & (a-b) & (a-c) & (c-a) & (b-a) & (b-c) & (a-b) \\ (b-a) & (b-c) & (a-b) & (a-c) & (c-a) & (b-a) & (b-c) & (a-b) \\ (c-a) & (b-a) & (b-c) & (a-b) & (c-a) & (b-a) & (a-b) & (c-a) & (b-a) & (a-b) \\ (a-a) & (a-b) & (a-c) & (b-a) & (b-c) & (a-b) & (c-a) & (b-a) & (a-b) \\ (a-a) & (a-b) & (a-c) & (b-a) & (b-a) & (a-b) & (c-a) & (b-a) & (a-b) \\ (a-a) & (a-b) & (a-c) & (b-a) & (b-a) & (a-b) & (c-a) & (b-a) & (a-a) \\ (a-a) & (a-b) & (a-c) & (b-a) & (b-a) & (a-b) & (c-a) & (b-a) & (a-a) \\ (a-a) & (a-b) & (a-c) & (b-a) & (b-a) & (a-b) & (c-a) & (b-a) & (a-a) \\ (a-a) & (a-b) & (a-c) & (b-a) & (b-a) & (a-b) & (c-a) & (b-a) & (a-a) \\ (a-a) & (a-b) & (a-c) & (b-a) & (b-a) & (a-b) & (c-a) & (b-a) & (a-a) \\ (a-b) & (a-b) & (a-c) & (b-a) & (a-b) & (c-a) & (b-a) & (a-a) \\ (a-b) & (a-b) & (a-c) & (b-a) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) \\ (a-b) & (a-b) \\ (a-b) & (a-b) \\ (a-b) & (a-b) \\ (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) \\ (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) \\ (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) \\ (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) \\ (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) \\ (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) \\ (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) \\ (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) \\ (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) \\ (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) \\ (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) \\ (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) \\ (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) \\ (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) \\ (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) \\ (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) \\ (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) \\ (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) \\ (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) & (a-b) \\ (a-b$$

4-

п	Points d'intégration	Poids d'intégration	Degré de précision
	tį	Wį	
1	0	2	1
2	-0.577 350 269	1	3
	+0.577 350 269	1	
3	-0.774 596 669	0.555 555 556	5
	0.0	0.888 888 889	
3	+0.774 596 669	0.555 555 556	
4	-0.861 136 312	0.347 854 845	7
	-0.339 981 044	0.652 145 155	
	+0.339 981 044	0.652 145 155	
	+0.861 136 312	0.347 854 845	
5	-0.906 179 846	0.236 926 885	9
	-0.538 469 310	0.478 628 670	
	0.0	0.568 888 889	
	+0.538 469 310	0.478 628 670	
	+0.906 179 846	0.236 926 885	