

**ANN201**

# Rapport de TP n°1

Pierre GARDAIR, Antoine GERMAIN

9 octobre 2023

# Table des matières

<b>1</b>	<b>Discrétisation</b>	<b>3</b>
1.1	Formulation variationnelle . . . . .	3
1.2	Formulation variationnelle discrète . . . . .	3
<b>2</b>	<b>Visualisation du Maillage</b>	<b>3</b>
<b>3</b>	<b>Matrices élémentaires</b>	<b>4</b>
3.1	Matrices K et M . . . . .	4
3.1.1	Mel . . . . .	4
3.1.2	Kel . . . . .	4
3.2	Assemblage de M et K . . . . .	4
<b>4</b>	<b>Second membre : <math>f=1</math></b>	<b>5</b>
<b>5</b>	<b>Erreur des normes</b>	<b>6</b>
<b>6</b>	<b>Résolution numérique avec le même <math>f</math> que précédemment</b>	<b>7</b>

# 1 Discrétisation

## 1.1 Formulation variationnelle

Soit  $v \in H^1(\Omega)$ . On a  $\Delta u = u - f \in H^1(\Omega)$ , donc on supposera  $u \in H^2(\Omega)$ . On en déduit alors :

$$\int_{\Omega} (uv - \Delta u v) d\Omega = \int_{\Omega} f v d\Omega.$$

Par la formule de Green, on obtient donc :

$$\int_{\Omega} u v d\Omega + \int_{\Omega} \Delta u \Delta v d\Omega = \int_{\Omega} f v d\Omega.$$

D'où la formulation variationnelle (FV) :

$$\text{Trouver } u \in H_0^1(\Omega), \forall v \in H_0^1(\Omega), a(u, v) = l(v).$$

Avec :

$$a(u, v) = \int_{\Omega} u v d\Omega + \int_{\Omega} \Delta u \Delta v d\Omega \text{ et } l(v) = \int_{\Omega} f v d\Omega.$$

L'application du théorème de Lax-Milgram nous permet de justifier du caractère bien posé de cette formulation.

## 1.2 Formulation variationnelle discrète

Soit  $N$  le nombre de sommets du domaine. Soit  $(w_i)_{i=1, \dots, N}$  la base de  $V_h$ . Alors en utilisant (FV) discrétisé et la bilinéarité de  $a$ , on a :

$$\forall i \in 1, \dots, N, \sum_{j=1}^N u_j a(v_j, w_i) = l(w_i).$$

On peut réécrire ce système de manière équivalente sous forme matricielle :

$$AU = L, A \in M^N(\mathbf{R}), L \in \mathbf{R}^N, A_{i,j} = a(w_j, w_i), L_i = l(w_i).$$

En décomposant sur chaque domaine  $\Omega_k$ , on a :

$$A_{i,j} = \sum_{k=1}^N \left( \int_{\Omega_k} w_j w_i d\Omega_k + \int_{\Omega_k} \nabla w_j \nabla w_i d\Omega_k \right) \text{ et } L_i = \sum_{k=1}^N \int_{\Omega_k} f w_i d\Omega_k.$$

# 2 Visualisation du Maillage

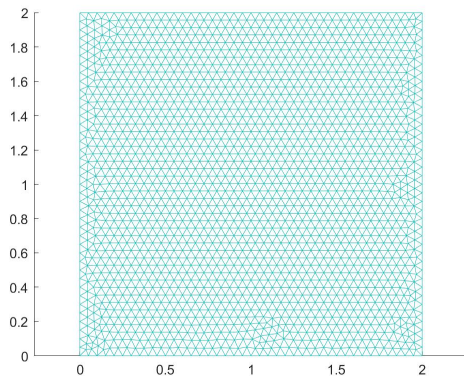


FIGURE 1 – Maillage pour  $h=0.05$

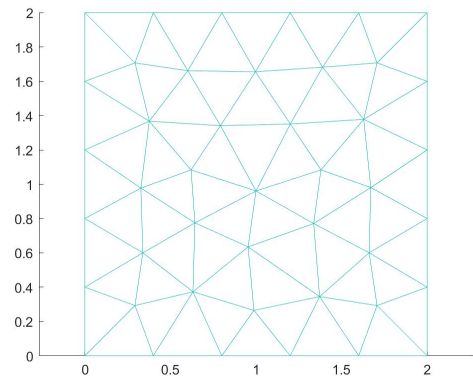


FIGURE 2 – Maillage pour  $h=0.4$

Indexe	Définition	Format
Nbpt	Nombre de points dans le maillage (espace discrétisé)	1*1
Nbtri	Nombre de triangles dans l'espace discrétisé	1*1
Coorneu	Coordonnées des noeuds (sommets des triangles que contient le maillage)	N*2
Refneu	Présence du noeud au bord ou non (0 ou 1)	N*1
Numtri	Tableau de composition des triangles (la ligne i indique le numéro du triangle et les 3 colonnes le nom des sommets)	Nbtri*3
Nbaretes	Nombre d'arêtes que contient le maillage	1*1
Numaretes	Numéro des arêtes de l'espace discrétisé	Nbaretes*2
Refaretes	présence de l'arête sur un bord ou non (0 ou 1)	Nbaretes*1

### 3 Matrices élémentaires

#### 3.1 Matrices K et M

##### 3.1.1 Mel

Nous utilisons la formule de l'énoncé :

$$\int_{T'} \frac{\lambda_1^{k_1} \lambda_2^{k_2} \lambda_3^{k_3}}{k_1! k_2! k_3!} d\Omega = 2 \frac{k_1! k_2! k_3!}{(k_1 + k_2 + k_3 + 2)!} \text{aire}(T').$$

On observe que  $(k_1 + k_2 + k_3 + 2)! = 4! = 24$  dans notre contexte.

Par ailleurs,  $k_1! k_2! k_3! = \begin{cases} 1 & \text{si } i \neq j \\ 2 & \text{si } i = j. \end{cases}$

On déduit donc :

$$M_{i,j} = \begin{cases} |D|/24 & \text{si } i \neq j \\ |D|/12 & \text{si } i = j. \end{cases}$$

##### 3.1.2 Kel

On calcule tout d'abord le gradient des  $\lambda$  :

$$\begin{cases} \nabla \lambda_1 = \frac{1}{D} (y_{23}x - x_{23}y) \\ \nabla \lambda_2 = \frac{1}{D} (y_{31}x - x_{31}y) \\ \nabla \lambda_3 = \frac{1}{D} (y_{12}x - x_{12}y). \end{cases}$$

En utilisant les constantes "norm" proposées dans l'énoncé on obtient :

$$(1) \quad Kel(i, j) = (norm(i, 1) * norm(j, 1) + norm(i, 2) * norm(j, 2)) / (0.5 * abs(D)).$$

#### 3.2 Assemblage de M et K

L'algorithme d'assemblage est proposé en énoncé.

On va additionner les poids de chaque sommets en itérant sur les triangles qui composent l'espace discrétisé.

## 4 Second membre : $f=1$

$$f = \sum_{i=1}^N f_i w_i$$

On déduit l'expression des  $L_i$  :

$$\begin{aligned} L_i &= \int_{\Omega} f w_i d\Omega \\ &= \int_{\Omega} \sum_{j=1}^N f_j w_j w_i d\Omega \\ &= \sum_{j=1}^N f_j \int_{\Omega} w_j w_i d\Omega \\ &= \sum_{j=1}^N f_j M_{i,j}. \end{aligned}$$

On déduit donc  $L = Mf$ .

Le calcul est identique pour  $f \in C^0(\Omega)$  en utilisant son interpolation.

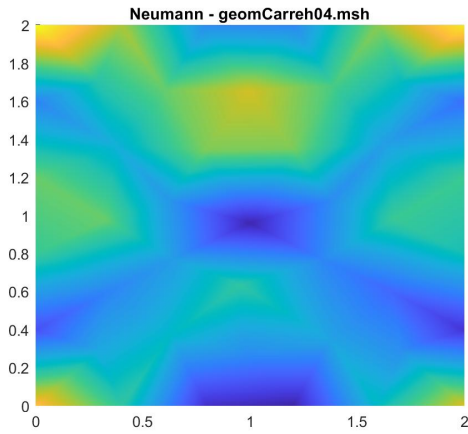


FIGURE 3 – Visualisation graphique ( $h=0,4$ )

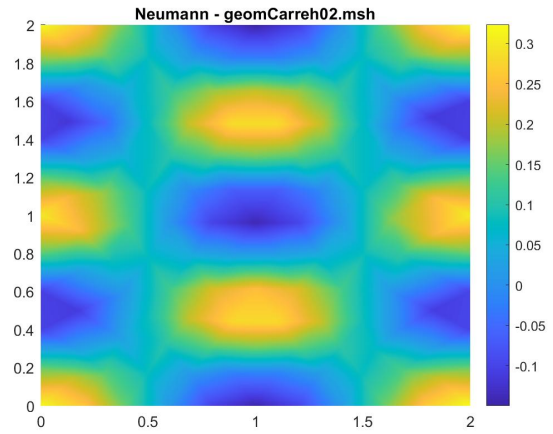


FIGURE 4 – Visualisation graphique ( $h=0,2$ )

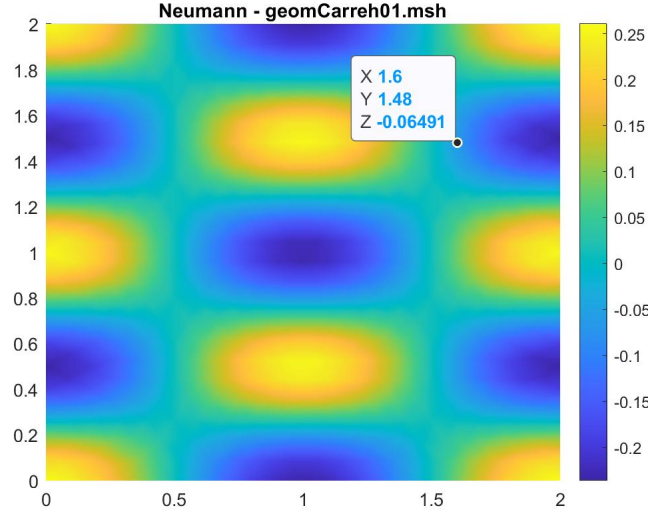


FIGURE 5 – Visualisation graphique ( $h=0,1$ )

## 5 Erreur des normes

$$f = u - \Delta u$$

$$f = \cos(\pi x) \cos(2\pi y) (1 + 5\pi^2)$$

Comme nous le propose l'énoncé, on peut assimiler  $u$  à son interpolation  $\pi u_h$

$$\begin{aligned} \|u - u_h\|_{L^2(\Omega)}^2 &= \|\pi u_h - u_h\|_{L^2(\Omega)}^2 \\ &= \int_{\Omega} (u - u_h)^2 d\Omega \\ &= \int_{\Omega} \left( \sum_{i=1}^N u(S_i) w_i - \sum_{i=1}^N u_i w_i \right)^2 d\Omega \\ &= \int_{\Omega} \left( \sum_{i=1}^N ((u(S_i) - u_i) w_i) \right)^2 d\Omega \\ &= \int_{\Omega} \sum_{i=1}^N (u(S_i) - u_i) w_i \sum_{j=1}^N (u(S_j) - u_j) w_j d\Omega \\ &= \sum_{i,j=1}^N (u(S_i) - u_i) (u(S_j) - u_j) \int_{\Omega} w_i w_j d\Omega \end{aligned}$$

$$\|u - u_h\|_{L^2(\Omega)}^2 = (U - U_h)^T M (U - U_h).$$

On calcule de même  $\|\nabla u - \nabla u_h\|_{L^2(\Omega)}^2$  :

$$\|\nabla u - \nabla u_h\|_{L^2(\Omega)}^2 = (U - U_h)^T K (U - U_h).$$

On calcule les valeurs de  $\log(\frac{1}{h})$ , de  $\log\left(\frac{\|u - u_h\|_{L^2(\Omega)}}{\|u\|_{L^2(\Omega)}}\right)$ , et de  $\log\left(\frac{\|u - u_h\|_{H^1(\Omega)}}{\|u\|_{H^1(\Omega)}}\right)$  pour 4 valeurs de  $h$  et on obtient le graphe qui suit :

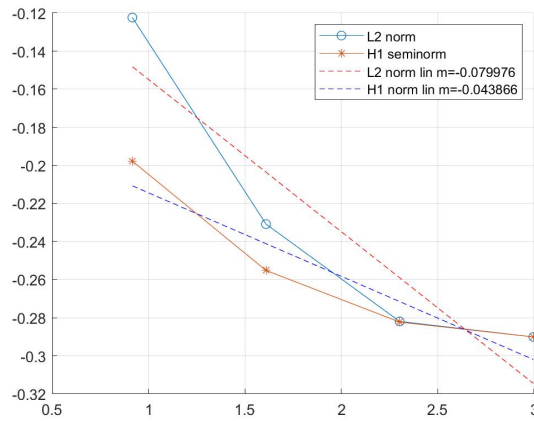


FIGURE 6 – Visualisation graphique des erreurs ( $h= 0,4; 0,2; 0,1; 0,05$ )

## 6 Résolution numérique avec le même $f$ que précédemment

Après avoir modifié le code de façon à intégrer la fonction  $f$  dans l'application numérique, on obtient :

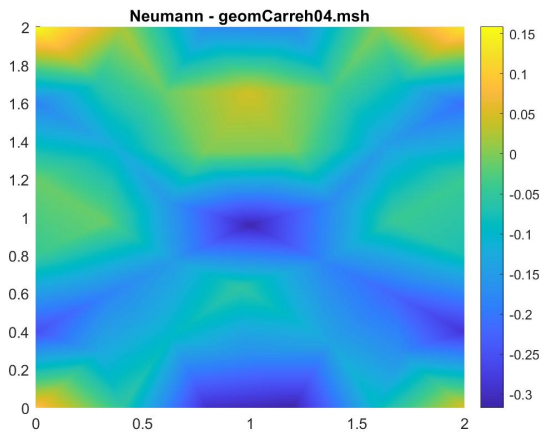


FIGURE 7 – Visualisation graphique ( $h= 0,4$ )

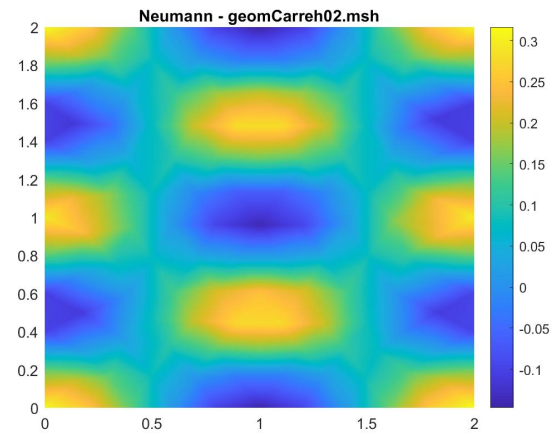


FIGURE 8 – Visualisation graphique ( $h= 0,2$ )

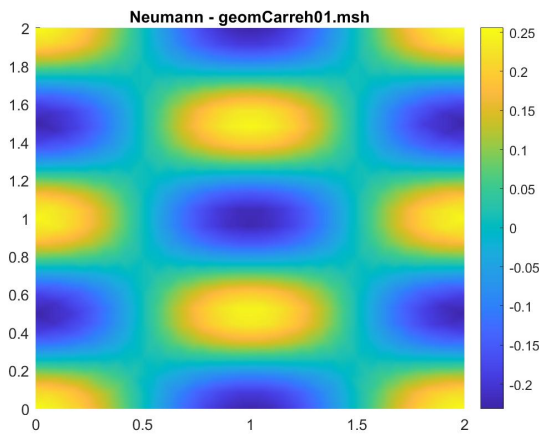


FIGURE 9 – Visualisation graphique ( $h= 0,1$ )

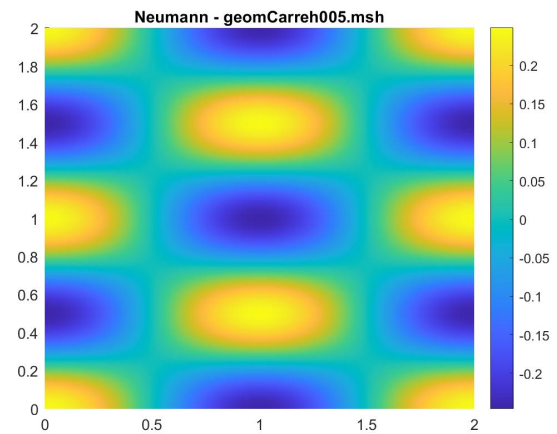


FIGURE 10 – Visualisation graphique ( $h= 0,05$ )

On constate bien que la précision augmente avec la diminution du pas  $h$ . Un autre moyen d'améliorer cette précision serait de travailler dans  $P^k$  avec  $k \geq 2$ .