Schéma mixte volumes finis/éléments finis pour résoudre l'équation de Poisson

On propose ici une méthode mixte volumes finis/éléments finis pour résoudre l'équation de Poisson :

$$\begin{cases}
-\nabla \cdot (k\nabla \Pi(\mathbf{x})) = F(\mathbf{x}) & \text{dans } \Omega, \\
\Pi(\mathbf{x}) = 0 & \text{sur } \partial \Omega,
\end{cases}$$
(1.1)

où $F(\mathbf{x})$ est une fonction source connue. Pour des raisons pratiques, dans l'ensemble de cette annexe nous noterons $\Pi_i^j := \Pi(x_i, y_j)$ (pas de confusion possible avec un exposant traduisant un indice temporel, ici il n'y a pas de variations temporelles). Les ordonnées seront de la même manière notées en exposant pour toutes les quantités attachées à une maille \mathcal{M}_i^j .

1.1 Description de la méthode

Plaçons nous dans un volume de contrôle V_c , maille du maillage dual. La formulation volume fini donne alors :

$$\int_{V_c} -\nabla \cdot (k\nabla \Pi(x, y)) \, \mathrm{d}x \, \mathrm{d}y = \int_{V_c} F(x, y) \, \mathrm{d}x \, \mathrm{d}y. \tag{1.2}$$

Notons $\Gamma = \bigcup_{i=1,2,3,4} \Gamma_i$ le bord du volume de contrôle V_c , comme montré sur

la Figure 1.1. La formule de Stockes nous permet alors d'écrire :

$$\int_{\Gamma_1} k \partial_y \Pi \, dx - \int_{\Gamma_2} k \partial_x \Pi \, dy - \int_{\Gamma_3} k \partial_y \Pi \, dx + \int_{\Gamma_4} k \partial_x \Pi \, dy = \int_{V_c} F \, dx \, dy.$$
 (1.3)

Le point (x_i, y_j) étant le centre du volume de contrôle, le membre de droite est approximé de la manière suivante :

$$\int_{V_c} F \, dx \, dy = \Delta x \Delta y F_i^j \quad \text{dans chaque volume de contrôle } V_c. \tag{1.4}$$

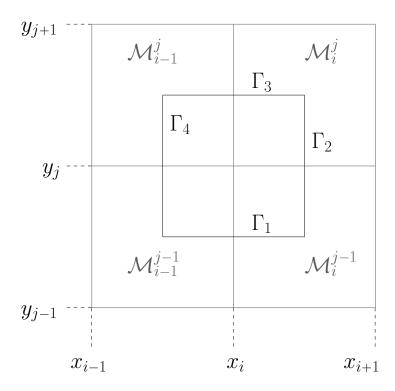


FIGURE 1.1 – Méthode mixte éléments finis/volumes finis.

Pour ce qui est du membre de gauche, dans chaque maille \mathcal{M}_i^j on approxime Π par $\tilde{\Pi}$ de manière $\mathbb{Q}1$ i.e.:

$$\tilde{\Pi}_{i}^{j}(x,y) = \delta_{i}^{j} + \gamma_{i}^{j}x + \beta_{i}^{j}y + 2\alpha_{i}^{j}xy \qquad \forall (x,y) \in \mathcal{M}_{i}^{j}.$$
(1.5)

1.2 Calcul des coefficients du polynôme $\mathbb{Q}1$: inversion de matrice

L'approximation polynomiale Π est telle qu'elle soit exacte en chacun des sommets des mailles. Les coefficients α, β, γ et δ sont ainsi solution du système suivant :

$$A_{i}^{j} \begin{pmatrix} \delta_{i}^{j} \\ \gamma_{i}^{j} \\ \beta_{i}^{j} \\ \alpha_{i}^{j} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \Pi_{i}^{j} \\ \Pi_{i+1}^{j} \\ \Pi_{i+1}^{j+1} \\ \Pi_{i+1}^{j+1} \end{pmatrix} \quad \text{dans chacune des mailles } \mathcal{M}_{i}^{j}$$
 (1.6)

οù

$$A_{i}^{j} = \begin{pmatrix} 1 & x_{i} & y_{j} & 2x_{i}y_{j} \\ 1 & x_{i+1} & y_{j} & 2x_{i+1}y_{j} \\ 1 & x_{i} & y_{j+1} & 2x_{i}y_{j+1} \\ 1 & x_{i+1} & y_{i+1} & 2x_{i+1}y_{i+1} \end{pmatrix}$$
(1.7)

Il s'agit donc maintenant d'inverser la matrice A. Appliquons l'algorithme d'élimination de Gauss-Jordan pour en trouver l'inverse :

$$\begin{pmatrix}
1 & x_i & y_j & 2x_iy_j & 1 & 0 & 0 & 0 \\
1 & x_{i+1} & y_j & 2x_{i+1}y_j & 0 & 1 & 0 & 0 \\
1 & x_i & y_{j+1} & 2x_iy_{j+1} & 0 & 0 & 1 & 0 \\
1 & x_{i+1} & y_{j+1} & 2x_{i+1}y_{j+1} & 0 & 0 & 0 & 1
\end{pmatrix}
\begin{matrix}
L_1 \\
L_2 \\
L_3 \\
L_4
\end{matrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & x_i & y_j & 2x_iy_j & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \Delta x & 0 & 2y_j\Delta x & -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \Delta y & 2x_i\Delta y & -1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 2\Delta x\Delta y & 1 & -1 & -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} L_1 \\ L_2 \leftarrow L_2 - L_1 \\ L_3 \leftarrow L_3 - L_1 \\ L_4 \leftarrow L_4 + L_1 - L_2 - L_3 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix}
1 & x_i & y_j & 2x_i y_j \\
0 & 1 & 0 & 2y_j \\
0 & 0 & 1 & 2x_i \\
0 & 0 & 0 & 2
\end{pmatrix}
\begin{pmatrix}
1 & 0 & 0 & 0 \\
-1/\Delta x & 1/\Delta x & 0 & 0 \\
-1/\Delta y & 0 & 1/\Delta y & 0 \\
\frac{1}{p} & \frac{-1}{p} & \frac{-1}{p} & \frac{1}{p}
\end{pmatrix}
\begin{pmatrix}
L_1 \\
L_2 \leftarrow L_2/\Delta x \\
L_3 \leftarrow L_3/\Delta y \\
L_4 \leftarrow L_4/p$$

avec $p = \Delta x \Delta y$.

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{vmatrix} 1 + \frac{x_i}{\Delta x} + \frac{y_j}{\Delta y} + \frac{x_i y_j}{p} & \frac{-x_i}{\Delta x} - \frac{x_i y_j}{p} & \frac{-y_j}{\Delta y} - \frac{x_i y_j}{p} & \frac{x_i y_j}{p} \\ \frac{-1}{\Delta x} - \frac{y_j}{p} & \frac{1}{\Delta x} + \frac{y_j}{p} & \frac{y_j}{p} & \frac{-y_j}{p} \\ \frac{-1}{\Delta y} - \frac{x_i}{p} & \frac{x_i}{p} & \frac{1}{\Delta y} + \frac{x_i}{p} & -\frac{x_i}{p} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} \begin{pmatrix} L_1 \leftarrow L_1 - x_i L_2 \\ -y_j L_3 + x_i y_j L_4 \\ L_2 \leftarrow L_2 - y_j L_4 \\ L_3 \leftarrow L_3 - x_i L_4 \\ L_4 \leftarrow L_4/2 \end{pmatrix}$$

En remarquant que:

$$\frac{1}{\Delta y} + \frac{x_i}{p} = \frac{1}{p}(\Delta x + x_i) = \frac{x_{i+1}}{p},$$

$$\frac{1}{\Delta x} + \frac{y_j}{p} = \frac{1}{p}(\Delta y + y_j) = \frac{y_{j+1}}{p},$$

$$1 + \frac{x_i}{\Delta x} + \frac{y_j}{\Delta y} + \frac{x_i y_j}{p} = \frac{1}{p}(\Delta x \Delta y + \Delta y x_i + \Delta x y_j + x_i y_j) = \frac{1}{p} x_{i+1} y_{j+1},$$

on a ainsi:

$$A^{-1} = \frac{1}{p} \begin{pmatrix} x_{i+1}y_{j+1} & -x_iy_{j+1} & -x_{i+1}y_j & x_iy_j \\ -y_{j+1} & y_{j+1} & y_j & -y_j \\ -x_{i+1} & x_i & x_{i+1} & -x_i \\ 1/2 & -1/2 & -1/2 & 1/2 \end{pmatrix}.$$
 (1.8)

1.3 Ecriture de la méthode comme un schéma à 9 points.

Chacune des intégrales de bord du problème variationnel (1.5) est approximée avec :

$$\int \partial_x \tilde{\Pi}_i^j \, dy = \int (2\alpha_i^j y + \gamma_i^j) \, dy = \left[\alpha_i^j y^2 + \gamma_i^j y\right] = \alpha_i^j [y^2] + \gamma_i^j [y].$$

$$\int \partial_y \tilde{\Pi}_i^j \, dx = \int (2\alpha_i^j x + \beta_i^j) \, dx = \left[\alpha_i^j x^2 + \beta_i^j x\right] = \alpha_i^j [x^2] + \beta_i^j [x].$$

On découpe alors chacun des bords Γ_i sur les deux mailles qu'il traverse :

$$\int_{\Gamma_{2} \cap \mathcal{M}_{i}^{j}} k \partial_{x} \tilde{\Pi} \, dy = k_{i+\frac{1}{2}}^{j} \left(\alpha_{i}^{j} (y_{j+\frac{1}{2}}^{2} - y_{j}^{2}) + \gamma_{i}^{j} (y_{j+\frac{1}{2}} - y_{j}) \right) \\
= \frac{\Delta y}{2} k_{i+\frac{1}{2}}^{j} \left(\alpha_{i}^{j} (2y_{j} + \Delta y/2) + \gamma_{i}^{j} \right) \qquad (1.9)$$

$$\int_{\Gamma_{2} \cap \mathcal{M}_{i}^{j-1}} k \partial_{x} \tilde{\Pi} \, dy = k_{i+\frac{1}{2}}^{j} \left(\alpha_{i}^{j-1} (y_{j}^{2} - y_{j-\frac{1}{2}}^{2}) + \gamma_{i}^{j-1} (y_{j} - y_{j-\frac{1}{2}}) \right) \\
= \frac{\Delta y}{2} k_{i+\frac{1}{2}}^{j} \left(\alpha_{i}^{j-1} (2y_{j} - \Delta y/2) + \gamma_{i}^{j-1} (y_{j+\frac{1}{2}} - y_{j}) \right) \\
\int_{\Gamma_{4} \cap \mathcal{M}_{i-1}^{j}} k \partial_{x} \tilde{\Pi} \, dy = k_{i-\frac{1}{2}}^{j} \left(\alpha_{i-1}^{j} (y_{j+\frac{1}{2}}^{2} - y_{j}^{2}) + \gamma_{i-1}^{j} (y_{j+\frac{1}{2}} - y_{j}) \right) \\
= \frac{\Delta y}{2} k_{i-\frac{1}{2}}^{j} \left(\alpha_{i-1}^{j-1} (2y_{j} + \Delta y/2) + \gamma_{i-1}^{j} (y_{j} - y_{j-\frac{1}{2}}) \right) \\
= \frac{\Delta y}{2} k_{i-\frac{1}{2}}^{j} \left(\alpha_{i-1}^{j-1} (y_{j}^{2} - y_{j-\frac{1}{2}}^{2}) + \gamma_{i-1}^{j-1} (y_{j} - y_{j-\frac{1}{2}}) \right) \\
= \frac{\Delta y}{2} k_{i-\frac{1}{2}}^{j} \left(\alpha_{i-1}^{j-1} (2y_{j} - \Delta y/2) + \gamma_{i-1}^{j-1} (y_{j} - y_{j-\frac{1}{2}}) \right) \\
= \frac{\Delta x}{2} k_{i}^{j-\frac{1}{2}} \left(\alpha_{i-1}^{j-1} (x_{i+\frac{1}{2}}^{2} - x_{i}^{2}) + \beta_{i-1}^{j-1} (x_{i+\frac{1}{2}} - x_{i}) \right) \\
= \frac{\Delta x}{2} k_{i}^{j-\frac{1}{2}} \left(\alpha_{i-1}^{j-1} (2x_{i} + \Delta x/2) + \beta_{i}^{j-1} (x_{i} - x_{i-\frac{1}{2}}) \right) \\
= \frac{\Delta x}{2} k_{i}^{j-\frac{1}{2}} \left(\alpha_{i-1}^{j-1} (2x_{i} - \Delta x/2) + \beta_{i-1}^{j-1} (x_{i} - x_{i-\frac{1}{2}}) \right) \\
= \frac{\Delta x}{2} k_{i}^{j-\frac{1}{2}} \left(\alpha_{i-1}^{j-1} (2x_{i} - \Delta x/2) + \beta_{i-1}^{j-1} (x_{i} - x_{i-\frac{1}{2}}) \right) \\
= \frac{\Delta x}{2} k_{i}^{j-\frac{1}{2}} \left(\alpha_{i-1}^{j-1} (2x_{i} - \Delta x/2) + \beta_{i-1}^{j-1} (x_{i} - x_{i-\frac{1}{2}}) \right) \\
= \frac{\Delta x}{2} k_{i}^{j-\frac{1}{2}} \left(\alpha_{i-1}^{j-1} (2x_{i} - \Delta x/2) + \beta_{i-1}^{j-1} (x_{i} - x_{i-\frac{1}{2}}) \right) \\
= \frac{\Delta x}{2} k_{i}^{j-\frac{1}{2}} \left(\alpha_{i-1}^{j-1} (2x_{i} - \Delta x/2) + \beta_{i-1}^{j-1} (x_{i} - x_{i-\frac{1}{2}}) \right) \\
= \frac{\Delta x}{2} k_{i}^{j-\frac{1}{2}} \left(\alpha_{i-1}^{j-1} (2x_{i} - \Delta x/2) + \beta_{i-1}^{j-1} (x_{i} - x_{i-\frac{1}{2}}) \right) \\
= \frac{\Delta x}{2} k_{i}^{j-\frac{1}{2}} \left(\alpha_{i-1}^{j-1} (2x_{i} - \Delta x/2) + \beta_{i-1}^{j-1} (x_{i} - x_{i-\frac{1}{2}}) \right)$$

$$= \frac{\Delta x}{2} k_i^{j+\frac{1}{2}} \left(\alpha_i^j (2x_i + \Delta x/2) + \beta_i^j \right)$$

$$\int_{\Gamma_3 \cap \mathcal{M}_{i-1}^j} k \partial_y \tilde{\Pi} \, dx = k_i^{j+\frac{1}{2}} \left(\alpha_{i-1}^j (x_i^2 - x_{i-\frac{1}{2}}^2) + \beta_{i-1}^j (x_i - x_{i-\frac{1}{2}}) \right)$$

$$= \frac{\Delta x}{2} k_i^{j+\frac{1}{2}} \left(\alpha_{i-1}^j (2x_i - \Delta x/2) + \beta_{i-1}^j \right)$$
(1.15)

L'intégrale sur chacun des bords vaut donc :

$$\int_{\Gamma_{1}} k \partial_{y} \tilde{\Pi} \, dx = \frac{\Delta x}{2} k_{i}^{j-\frac{1}{2}} \left(\frac{\Delta x}{2} (\alpha_{i}^{j-1} - \alpha_{i-1}^{j-1}) + 2x_{i} (\alpha_{i}^{j-1} + \alpha_{i-1}^{j-1}) + \beta_{i}^{j-1} + \beta_{i-1}^{j-1} \right)$$

$$\int_{\Gamma_{3}} k \partial_{y} \tilde{\Pi} \, dx = \frac{\Delta x}{2} k_{i}^{j+\frac{1}{2}} \left(\frac{\Delta x}{2} (\alpha_{i}^{j} - \alpha_{i-1}^{j}) + 2x_{i} (\alpha_{i}^{j} + \alpha_{i-1}^{j}) + \beta_{i}^{j} + \beta_{i-1}^{j} \right)$$

$$\int_{\Gamma_{2}} k \partial_{x} \tilde{\Pi} \, dy = \frac{\Delta y}{2} k_{i+\frac{1}{2}}^{j} \left(\frac{\Delta y}{2} (\alpha_{i}^{j} - \alpha_{i}^{j-1}) + 2y_{j} (\alpha_{i}^{j} + \alpha_{i}^{j-1}) + \gamma_{i}^{j} + \gamma_{i}^{j-1} \right)$$

$$\int_{\Gamma_{4}} k \partial_{x} \tilde{\Pi} \, dy = \frac{\Delta y}{2} k_{i-\frac{1}{2}}^{j} \left(\frac{\Delta y}{2} (\alpha_{i-1}^{j} - \alpha_{i-1}^{j-1}) + 2y_{j} (\alpha_{i-1}^{j} + \alpha_{i-1}^{j-1}) + \gamma_{i-1}^{j} + \gamma_{i-1}^{j-1} \right)$$

$$(1.19)$$

Or le calcul de l'inverse de A nous fournit les coefficients α, β, γ et δ en fonction de Π . On peut ainsi les substituer dans les équations (1.17)-(1.20).

Pour faciliter la compréhension des calculs, présent ons-les dans des tableaux. Les lignes décrivant seulement α, β ou γ ne sont que des réécritures des lignes de A^{-1} . Les autres lignes sont des combinaisons des précédentes. La première colonne indique la combinaison effectuée.

	Bord Γ_2	$\mid \Pi_i^{j-1} \mid$	Π_{i+1}^{j-1}	Π_i^j	Π_{i+1}^{j}	Π_i^{j+1}	Π_{i+1}^{j+1}
	$lpha_i^j$			1/2p	-1/2p	-1/2p	1/2p
	$lpha_i^{j-1}$	1/2p	-1/2p	-1/2p	1/2p		
(a)	$\alpha_i^j + \alpha_i^{j-1}$	1/2p	-1/2p			-1/2p	1/2p
(b)	$\alpha_i^j - \alpha_i^{j-1}$	1/2p	-1/2p	1/p	-1/p	-1/2p	1/2p
	γ_i^j			$-y_{j+1}/p$	y_{j+1}/p	y_j/p	$-y_j/p$
	γ_i^{j-1}	$-y_j/p$	y_j/p	y_{j-1}/p	$-y_{j-1}/p$		
(c)	$\gamma_i^j + \gamma_i^{j-1}$	$-y_j/p$	y_j/p	$-2\Delta y/p$	$2\Delta y/p$	y_j/p	$-y_j/p$
	$2y_i(a)+(c)$			$-2\Delta y/p$	$2\Delta y/p$		
$\frac{\Delta y}{2}(b) + 2y_j(a) + (c)$		$-\frac{\Delta y}{4p}$	$\frac{\Delta y}{4p}$	$-\frac{3}{2}\frac{\Delta y}{p}$	$\frac{3}{2}\frac{\Delta y}{p}$	$-\frac{\Delta y}{4p}$	$\frac{\Delta y}{4p}$

Ainsi:

$$\int_{\Gamma_2} k \partial_x \tilde{\Pi} \, dy = \frac{\Delta y^2}{8p} k_{i+\frac{1}{2}}^j \left(-\Pi_i^{j-1} + \Pi_{i+1}^{j-1} - 6\Pi_i^j + 6\Pi_{i+1}^j - \Pi_i^{j+1} + \Pi_{i+1}^{j+1} \right) (1.21)$$

De la même manière (juste en décalant l'indice i d'un cran) on a :

$$\int_{\Gamma_4} k \partial_x \tilde{\Pi} \, dy = \frac{\Delta y^2}{8p} k_{i-\frac{1}{2}}^j \left(-\Pi_{i-1}^{j-1} + \Pi_i^{j-1} - 6\Pi_{i-1}^j + 6\Pi_i^j - \Pi_{i-1}^{j+1} + \Pi_i^{j+1} \right)$$
(1.22)

	Bord Γ_3	Π_{i-1}^{j}	Π_i^j	Π_{i+1}^{j}	$\mid \Pi_{i-1}^{j+1} \mid$	Π_i^{j+1}	Π_{i+1}^{j+1}
	α_i^j		1/2p	-1/2p		-1/2p	1/2p
	$lpha_{i-1}^{j}$	1/2p	-1/2p		-1/2p	1/2p	
(a)	$\alpha_i^j + \alpha_{i-1}^j$	1/2p		-1/2p	-1/2p		1/2p
(b)	$\alpha_i^j \! - \! \alpha_{i-1}^j$	-1/2p	1/p	-1/2p	1/2p	-1/p	1/2p
-	eta_i^j		$-x_{i+1}/p$	x_i/p		x_{i+1}/p	$-x_i/p$
	β_{i-1}^j	$-x_i/p$	x_{i-1}/p		x_i/p	$-x_{i-1}/p$	
(c)	$\beta_i^j + \beta_i^{j-1}$	$-x_i/p$	$-2\Delta x/p$	x_i/p	x_i/p	$2\Delta x/p$	$-x_i/p$
	$2x_i(a)+(c)$		$-2\Delta x/p$			$2\Delta x/p$	
$\frac{\Delta x}{2}(b) + 2x_i(a) + (c)$		$-\frac{\Delta x}{4p}$	$-\frac{3}{2}\frac{\Delta x}{p}$	$-\frac{\Delta x}{4p}$	$\frac{\Delta x}{4p}$	$\frac{3}{2}\frac{\Delta x}{p}$	$\frac{\Delta x}{4p}$

Ainsi:

$$\int_{\Gamma_3} k \partial_y \tilde{\Pi} \, dx = \frac{\Delta x^2}{8p} k_i^{j+\frac{1}{2}} \left(-\Pi_{i-1}^j - 6\Pi_i^j - \Pi_{i+1}^j + \Pi_{i-1}^{j+1} + 6\Pi_i^{j+1} + \Pi_{i+1}^{j+1} \right)$$
(1.23)

Et de la même manière, on a :

$$\int_{\Gamma_1} k \partial_y \tilde{\Pi} \, dx = \frac{\Delta x^2}{8p} k_i^{j-\frac{1}{2}} \left(-\Pi_{i-1}^{j-1} - 6\Pi_i^{j-1} - \Pi_{i+1}^{j-1} + \Pi_{i-1}^j + 6\Pi_i^j + \Pi_{i+1}^j \right)$$
(1.24)

Dans le cas particulier où $k \equiv 1$ et où $\Delta x = \Delta y := h$ alors l'opérateur de discrétisation prend une forme plus simple. La formulation variationnelle (1.5) devient alors :

$$\frac{1}{8} \left[\left(-\Pi_{i-1}^{j-1} - 6\Pi_{i}^{j-1} - \Pi_{i+1}^{j-1} + \Pi_{i-1}^{j} + 6\Pi_{i}^{j} + \Pi_{i+1}^{j} \right) - \left(-\Pi_{i}^{j-1} + \Pi_{i+1}^{j-1} - 6\Pi_{i}^{j} + 6\Pi_{i+1}^{j} - \Pi_{i}^{j+1} + \Pi_{i+1}^{j+1} \right) - \left(-\Pi_{i-1}^{j} - 6\Pi_{i}^{j} - \Pi_{i+1}^{j} + \Pi_{i-1}^{j+1} + 6\Pi_{i}^{j+1} + \Pi_{i+1}^{j+1} \right) + \left(-\Pi_{i-1}^{j-1} + \Pi_{i}^{j-1} - 6\Pi_{i-1}^{j} + 6\Pi_{i}^{j} - \Pi_{i-1}^{j+1} + \Pi_{i}^{j+1} \right) \right] = h^{2} F_{i}^{j}$$

$$\Leftrightarrow \frac{1}{4h^{2}} \left[-\Pi_{i-1}^{j-1} - 2\Pi_{i}^{j-1} - \Pi_{i+1}^{j-1} - 2\Pi_{i-1}^{j} + 12\Pi_{i}^{j} - \Pi_{i+1}^{j+1} - \Pi_{i+1}^{j+1} \right] = F_{i}^{j} \qquad (1.25)$$

Le schéma présenté ici est donc équivalent à un schéma à 9 points, comme illustré sur la Figure ??.