

# La Méthode des Éléments Finis: TD1

IBRAHIM ALAME

8/11/2021

## 1 Problème de Dirichlet

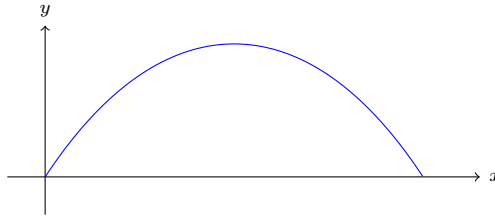
Considérons le problème de Dirichlet

$$\begin{cases} -\frac{d^2u}{dx^2} + 4u = 4 & \text{sur } \Omega, \\ u(0) = u(1) = 0 \end{cases} \quad (1)$$

où  $\Omega = ]0, 1[$ .

1. — Équation sans second membre :  $-u'' + 4u = 0$  donc  $u_0 = A \operatorname{ch}(2x) + B \operatorname{sh}(2x)$ .
  - La solution particulière constante :  $u_p = 4/4 = 1$
  - D'où  $u = 1 + A \operatorname{ch}(2x) + B \operatorname{sh}(2x)$
  - Les conditions initiales donnent :  $A = -1$  et  $B = \operatorname{th}1$ .
  - La solution est donc

$$u = \frac{2}{\operatorname{ch}1} \operatorname{sh}x \operatorname{sh}(1-x)$$



2. Multiplions les deux membres de l'équation différentielle par une fonction  $v \in V$  :

$$-\frac{d^2u}{dx^2} \cdot v + 4u \cdot v = 4v$$

intégrons les deux membres sur  $\Omega$  :

$$-\int_0^1 \frac{d^2u}{dx^2} \cdot v \, dx + 4 \int_0^1 u \cdot v \, dx = 4 \int_0^1 v \, dx$$

Faisons une intégration par partie de la première intégrale :

$$\int_0^1 \frac{d^2 u}{dx^2} \cdot v \, dx = \left[ \frac{du}{dx} \cdot v \right]_0^1 - \int_0^1 \frac{du}{dx} \cdot \frac{dv}{dx} \, dx = - \int_0^1 \frac{du}{dx} \cdot \frac{dv}{dx} \, dx$$

car  $v(0) = v(1) = 0$ . Donc

$$\int_0^1 \frac{du}{dx} \cdot \frac{dv}{dx} \, dx + 4 \int_0^1 u \cdot v \, dx = 4 \int_0^1 v \, dx$$

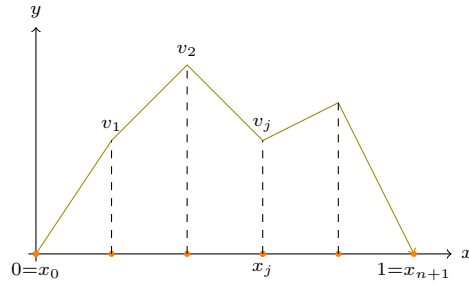
Si on pose

$$a(u, v) = \int_0^1 (u'v' + 4uv) \, dx \quad \text{et} \quad \ell(v) = 4 \int_0^1 v \, dx \quad (2)$$

Alors

$$\boxed{\forall v \in V, \quad a(u, v) = \ell(v)} \quad (3)$$

3. Une fonction  $v \in V_h$  est affine par morceaux elle est donc complètement déterminée par ses  $n$  valeurs aux points  $x_j$ ,  $1 \leq j \leq n$ . Donc  $\dim V_h = n$ .



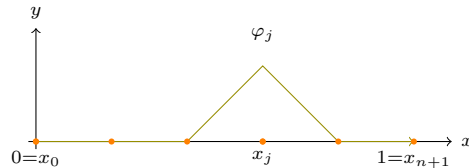
La famille  $(\varphi_i)_{1 \leq i \leq n}$  est libre. En effet ;

$$\sum_{i=1}^n \lambda_i \varphi_i = 0 \implies \sum_{i=1}^n \lambda_i \varphi_i(x_j) = 0 \implies \sum_{i=1}^n \lambda_i \delta_{ij} = \lambda_j = 0$$

Donc  $(\varphi_i)_{1 \leq i \leq n}$  est une base de  $V_h$ .

4. Pour  $1 \leq i \leq n$ , fonction  $\varphi_i$  est donnée analytiquement par

$$\varphi_i(x) = \begin{cases} 1 - \frac{|x-x_i|}{h} & \text{si } x \in [x_{i-1}, x_{i+1}] \\ 0 & \text{sinon} \end{cases} \quad (4)$$



5. On a  $u_h \in V_h$ , donc  $u_h$  s'écrit comme combinaison linéaire des vecteurs de base :

$$u_h = \sum_{i=1}^n \lambda_i \varphi_i$$

On identifie les coefficients  $\lambda_j$  en évaluant cette dernière égalité en  $x_j$  pour  $1 \leq j \leq n$  :

$$u_h(x_j) = \sum_{i=1}^n \lambda_i \varphi_i(x_j) \implies u_j = \sum_{i=1}^n \lambda_i \delta_{ij} = \lambda_j$$

D'où

$$u_h = \sum_{i=1}^n u_i \varphi_i$$

Le problème approché s'écrit :

$$\begin{cases} \text{Trouver } u_h \in V_h \text{ solution de} \\ \forall v_h \in V_h, \quad a(u_h, v_h) = \ell(v_h) \end{cases} \quad (5)$$

On fait  $v_h = \varphi_i$  :

$$\begin{aligned} a(u_h, \varphi_i) &= \ell(\varphi_i), \quad 1 \leq i \leq n \\ a\left(\sum_{j=1}^n u_j \varphi_j, \varphi_i\right) &= \ell(\varphi_i), \quad 1 \leq i \leq n \end{aligned}$$

Par linéarité de  $a$  par rapport à la première variable :

$$\sum_{j=1}^n u_j a(\varphi_j, \varphi_i) = \ell(\varphi_i), \quad 1 \leq i \leq n$$

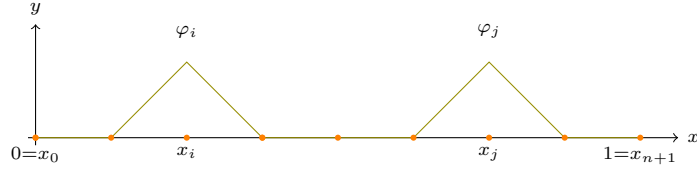
La méthode d'approximation variationnelle du problème de Dirichlet se ramène donc à un système linéaire :

$$\boxed{\sum_{j=1}^n a(\varphi_j, \varphi_i) u_j = \ell(\varphi_i), \quad 1 \leq i \leq n}$$

En tenant compte du seul fait que le support d'une fonction  $\varphi_j$ , est l'intervalle  $[x_{j-1}, x_{j+1}]$ , ce système prend la forme

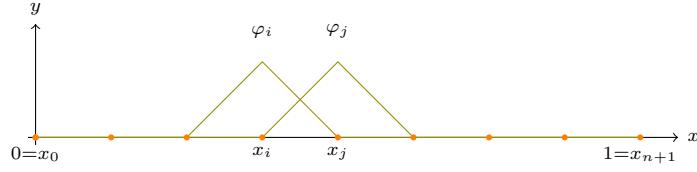
$$\begin{cases} a(\varphi_1, \varphi_1)u_1 + a(\varphi_2, \varphi_1)u_2 = \ell(\varphi_1) \\ a(\varphi_1, \varphi_2)u_1 + a(\varphi_2, \varphi_2)u_2 + a(\varphi_3, \varphi_2)u_3 = \ell(\varphi_2) \\ \dots \\ a(\varphi_{i-1}, \varphi_i)u_{i-1} + a(\varphi_i, \varphi_i)u_i + a(\varphi_{i+1}, \varphi_i)u_{i+1} = \ell(\varphi_i) \\ \dots \\ a(\varphi_{n-1}, \varphi_n)u_{n-1} + a(\varphi_n, \varphi_n)u_n = \ell(\varphi_n) \end{cases}$$

— si  $|i - j| > 1$



alors  $a(\varphi_i, \varphi_j) = 0$ .

— si  $j = i + 1$



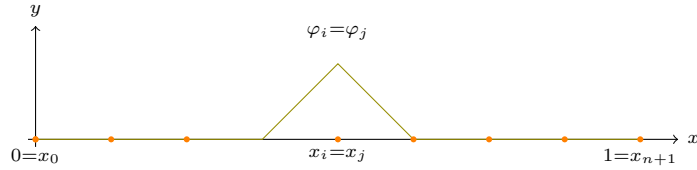
alors

$$a(\varphi_i, \varphi_{i+1}) = \int_{x_i}^{x_j} \left[ \left( \frac{1}{h} \right) \left( -\frac{1}{h} \right) + 4 \left( 1 - \frac{x - x_i}{h} \right) \frac{x - x_i}{h} \right] dx$$

On fait le changement de variable  $t = \frac{x - x_i}{h}$  :

$$a(\varphi_i, \varphi_{i+1}) = h \int_0^1 \left[ -\frac{1}{h^2} + 4(1-t)t \right] dt = -\frac{1}{h} + \frac{2}{3}h$$

— si  $i = j$



alors

$$a(\varphi_i, \varphi_i) = \int_{x_{i-1}}^{x_{i+1}} \left[ \left( \pm \frac{1}{h} \right)^2 + 4 \left( 1 - \frac{|x - x_i|}{h} \right)^2 \right] dx$$

$$a(\varphi_i, \varphi_i) = h \int_{-1}^1 \left[ \frac{1}{h^2} + 4(1-|t|)^2 \right] dt = 2h \int_0^1 \left[ \frac{1}{h^2} + 4(1-t)^2 \right] dt = \frac{2}{h} + \frac{8}{3}h$$

pour le second membre, on peut utiliser l'aire du triangle

$$\ell(\varphi_i) = 4 \int_{x_{i-1}}^{x_{i+1}} \varphi_i(x) dx = 4 \cdot \frac{2h \times 1}{2} = 4h$$

Le système s'écrit matriciellement

$$\begin{pmatrix} 2 + \frac{8}{3}h^2 & -1 + \frac{2}{3}h^2 & 0 & \cdots & 0 \\ -1 + \frac{2}{3}h^2 & 2 + \frac{8}{3}h^2 & -1 + \frac{2}{3}h^2 & \ddots & \vdots \\ 0 & \ddots & \ddots & \ddots & 0 \\ \vdots & \ddots & -1 + \frac{2}{3}h^2 & 2 + \frac{8}{3}h^2 & -1 + \frac{2}{3}h^2 \\ 0 & \cdots & 0 & -1 + \frac{2}{3}h^2 & 2 + \frac{8}{3}h^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ \vdots \\ u_n \end{pmatrix} = 4h^2 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix}$$

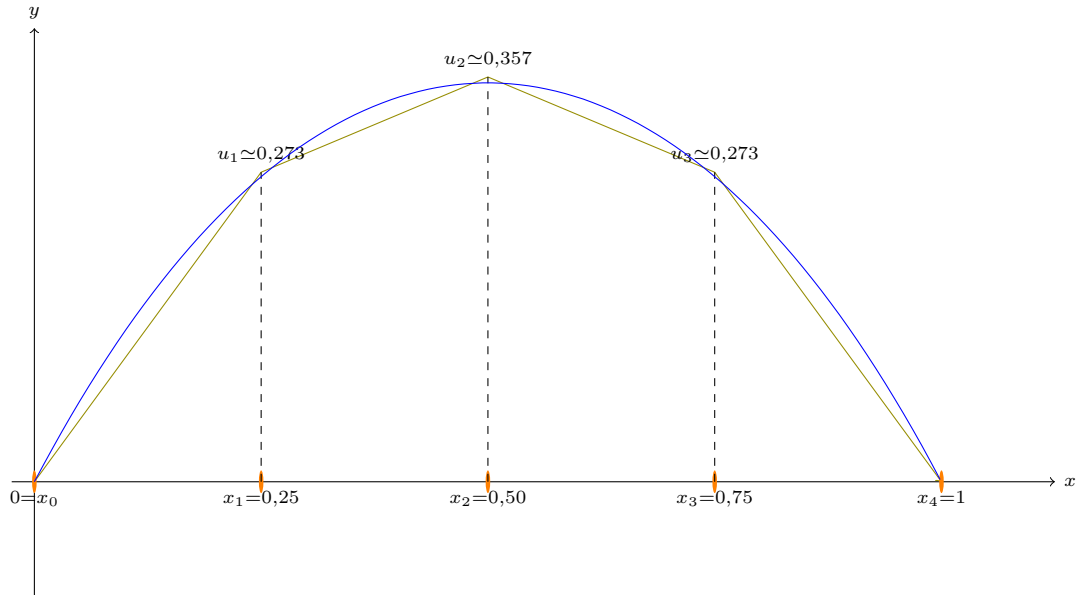
Pour  $n = 3$ ,  $h = \frac{1}{4}$ , le système s'écrit :

$$\begin{pmatrix} 2 + \frac{1}{6} & -1 + \frac{1}{24} & 0 \\ -1 + \frac{1}{24} & 2 + \frac{1}{6} & -1 + \frac{1}{24} \\ 0 & -1 + \frac{1}{24} & 2 + \frac{1}{6} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{pmatrix} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

En multipliant par 24, on obtient le système simplifié

$$\begin{pmatrix} 52 & -23 & 0 \\ -23 & 52 & -23 \\ 0 & -23 & 52 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 \\ 6 \\ 6 \end{pmatrix}$$

D'où  $u_1 = u_3 = \frac{225}{823} \simeq 0.273$  et  $u_2 = \frac{294}{823} \simeq 0.357$ .



## 2 Problème de Neumann

1. Multiplions les deux membres de l'équation différentielle par une fonction  $v \in V$  puis intégrons les deux membres sur  $[0, 1]$  :

$$-\int_0^1 \frac{d}{dx} \left[ (1+x) \frac{du}{dx} \right] v \, dx + \int_0^1 uv \, dx = \int_0^1 v \, dx$$

Après une intégration par partie on obtient :

$$\int_0^1 (1+x) \frac{du}{dx} \cdot \frac{dv}{dx} dx + \int_0^1 uv dx = \int_0^1 v dx$$

car  $u'(0) = u'(1) = 0$ . Si on pose

$$a(u, v) = \int_0^1 ((1+x)u'v' + uv) dx \quad \text{et} \quad \ell(v) = \int_0^1 v dx \quad (6)$$

Alors

$$\boxed{\forall v \in V, \quad a(u, v) = \ell(v)} \quad (7)$$

2. Le problème approché s'écrit :

$$\begin{cases} \text{Trouver } u_h \in V_h \text{ solution de} \\ \forall v_h \in V_h, \quad a(u_h, v_h) = \ell(v_h) \end{cases} \quad (8)$$

On fait  $v = \varphi_i$  et  $u_h = \sum_{j=0}^{n+1} u_j \varphi_j$ , on obtient grâce à la bilinéarité de  $a$  :

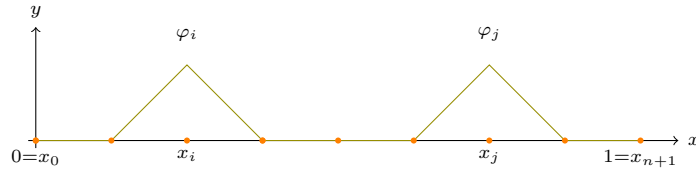
$$\boxed{\sum_{j=0}^{n+1} a(\varphi_j, \varphi_i) u_j = \ell(\varphi_i), \quad 0 \leq i \leq n+1} \quad (9)$$

Compte tenu du support des fonctions de la base  $(\varphi_i)_i$  le système linéaire prend la forme

$$\begin{cases} a(\varphi_0, \varphi_0)u_0 + a(\varphi_1, \varphi_0)u_1 = \ell(\varphi_0) \\ a(\varphi_0, \varphi_1)u_0 + a(\varphi_1, \varphi_1)u_1 + a(\varphi_2, \varphi_1)u_2 = \ell(\varphi_1) \\ \dots \\ a(\varphi_{i-1}, \varphi_{i-2})u_{i-1} + a(\varphi_i, \varphi_i)u_i + a(\varphi_{i+1}, \varphi_i)u_{i+1} = \ell(\varphi_i) \\ \dots \\ a(\varphi_n, \varphi_{n+1})u_n + a(\varphi_{n+1}, \varphi_{n+1})u_{n+1} = \ell(\varphi_{n+1}) \end{cases}$$

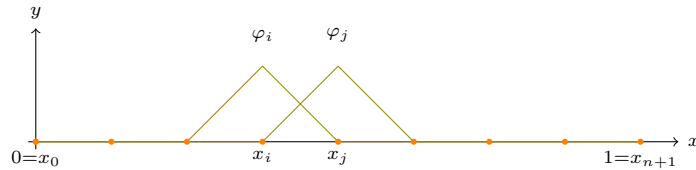
3. Calcul de  $a(\varphi_i, \varphi_j)$  :

— si  $|i - j| > 1$



alors  $a(\varphi_i, \varphi_j) = 0$ .

— si  $j = i + 1$



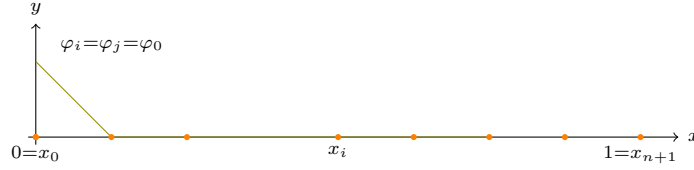
alors

$$a(\varphi_i, \varphi_{i+1}) = \int_{x_i}^{x_j} \left[ (1+x) \left( -\frac{1}{h} \right) \left( \frac{1}{h} \right) + \left( 1 - \frac{x-x_i}{h} \right) \frac{x-x_i}{h} \right] dx$$

On fait le changement de variable  $t = \frac{x-x_i}{h}$  :

$$a(\varphi_i, \varphi_{i+1}) = h \int_0^1 \left[ -\frac{1+ih+th}{h^2} + (1-t)t \right] dt = -\frac{1}{h} - i - \frac{1}{2} + \frac{1}{6}h$$

— si  $i = j = 0$

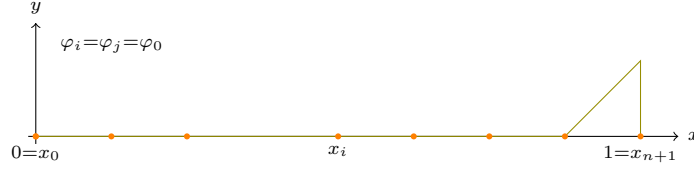


alors

$$a(\varphi_0, \varphi_0) = \int_{x_0}^{x_1} \left[ (1+x) \left( -\frac{1}{h} \right)^2 + \left( 1 - \frac{x}{h} \right)^2 \right] dx$$

$$a(\varphi_0, \varphi_0) = h \int_0^1 \left[ \frac{1+th}{h^2} + (1-t)^2 \right] dt = \frac{1}{h} + \frac{1}{2} + \frac{1}{3}h$$

— si  $i = j = n+1$

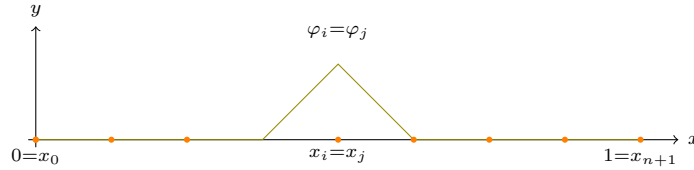


alors

$$a(\varphi_{n+1}, \varphi_{n+1}) = \int_{x_n}^{x_{n+1}} \left[ (1+x) \left( \frac{1}{h} \right)^2 + \left( \frac{x-x_n}{h} \right)^2 \right] dx$$

$$a(\varphi_{n+1}, \varphi_{n+1}) = h \int_0^1 \left[ \frac{1+nh+th}{h^2} + (1-t)^2 \right] dt = \frac{1}{h} + n + \frac{1}{2} + \frac{1}{3}h$$

— si  $i = j$



alors

$$a(\varphi_i, \varphi_i) = \int_{x_{i-1}}^{x_{i+1}} \left[ (1+x) \left( \pm \frac{1}{h} \right)^2 + \left( 1 - \frac{|x-x_i|}{h} \right)^2 \right] dx$$

$$a(\varphi_i, \varphi_i) = h \int_{-1}^1 \left[ \frac{1+ih+th}{h^2} + (1-|t|)^2 \right] dt = 2h \int_0^1 \left[ \frac{1+ih}{h^2} + (1-t)^2 \right] dt = \frac{2}{h} + 2i + \frac{2}{3}h$$