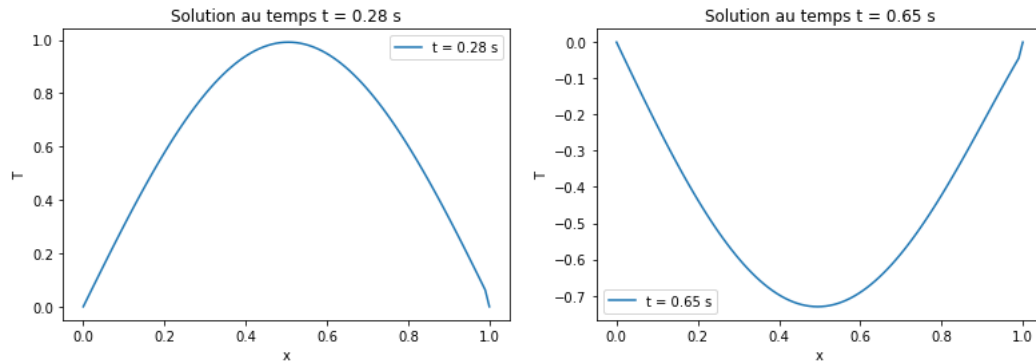


Séance 4 estimations à posteriori

On a modifié le code `adrs_insta.py` pour que le terme source dépende aussi du temps $f(s,t) = u(s)v(t)$ avec $v(t) = \sin(s)$

On le visualise à différents instants pour $\text{Time} = 2\text{s}$:



On a choisi un critère mixte portant sur le nombre de points de maillage et l'erreur L2
La simulation ne s'arrête que si le nombre de points de maillage dépasse `seuil-NX` et que l'erreur L2 est inférieure à `seuil_err`.

Le maillage adaptatif avec le contrôle de métrique stationnaire m'a donné une solution complètement instable avec des valeurs qui dépassaient 10^{100} ce que mon IDLE n'a pas du tout apprécié

Et enfin on a voulu introduire les étapes de l'adaptation en instationnaire ce que je n'ai pas non plus réussi à faire.