

# Equations aux dérivées partielles

El Bouzekraoui Younes — MDAA Saad

Département Sciences du Numérique - Deuxième année  
2020-2021

# Contents

<b>1</b>	<b>Equations aux dérivées partielles elliptiques</b>	<b>3</b>
1.1	Partie théorique . . . . .	3
1.2	Mise en oeuvre pratique . . . . .	5
1.3	Analyse de l'ordre du schéma de discrétisation dans le cas d'éléments Triangle . . . . .	6
1.4	Résolution du système linéaire par une méthode directe . . . . .	7

# 1 Equations aux dérivées partielles elliptiques

## 1.1 Partie théorique

• On suppose que  $u \in H^1(\Omega)$   
pour  $w \in H_0^1(\Omega)$  on a :

$$-\int_{\Omega} \Delta u \cdot w \, dx = \int_{\Omega} f \cdot w \, dx$$

d'après la formule de green :

$$\int_{\Omega} \nabla u \cdot \nabla w \, dx - \int_{\partial\Omega} \gamma_1(u) \gamma_0(w) \, dx = \int_{\Omega} f \cdot w \, dx$$

on pose  $v = u - u_d \in H_0^1(\Omega)$  on a :

$$\int_{\Omega} \nabla(v + u_d) \cdot \nabla w \, dx = \int_{\Omega} f w \, dx + \int_{\partial\Omega_d} \gamma_1(u) \gamma_0(w) \, dx + \int_{\partial\Omega_n} \gamma_1(u) \gamma_0(w) \, dx$$

or

$$\gamma_1(u) = \frac{\partial u}{\partial n} = g \text{ sur } \partial\Omega_n$$

et

$$\gamma_0(w) = w = 0 \text{ sur } \partial\Omega_d \text{ car } w \in H_0^1(\Omega)$$

donc

$$\boxed{\int_{\Omega} \nabla v \cdot \nabla w \, dx = \int_{\Omega} f w \, dx + \int_{\partial\Omega_n} g \gamma_0(w) \, dx - \int_{\Omega} \nabla u_d \cdot \nabla w \, dx}$$

• Soit la **forme bilinéaire** sur  $H_0^1(\Omega) \times H_0^1(\Omega)$  définie par

$$a : (u, v) \rightarrow \int_{\Omega} \nabla u \cdot \nabla v \, dx$$

soit la **forme** sur  $H_0^1(\Omega)$  définie par

$$l : w \rightarrow \int_{\Omega} f w \, dx + \int_{\partial\Omega_n} g \gamma_0(w) \, dx - \int_{\Omega} \nabla u_d \cdot \nabla w \, dx$$

en appliquant le théoreme de Lax-Milgram sur  $a$  et  $l$  on a

$$\boxed{\exists ! u \in H_0^1(\Omega) \quad \forall v \in H_0^1(\Omega) \quad a(u, v) = l(v)}$$

pour cela il faut vérifier que

→  **$l$  est linéaire** :

soient  $w_1, w_2 \in H_0^1(\Omega)$ ,  $\lambda \in \mathbb{R}$  on a

$$\begin{aligned} l(w_1 + \lambda w_2) &= \int_{\Omega} f(w_1 + \lambda w_2) \, dx + \int_{\partial\Omega_n} g \gamma_0(w_1 + \lambda w_2) \, dx - \int_{\Omega} \nabla u_d \cdot \nabla(w_1 + \lambda w_2) \, dx \\ &= \int_{\Omega} f w_1 \, dx + \int_{\partial\Omega_n} g \gamma_0(w_1) \, dx - \int_{\Omega} \nabla u_d \cdot \nabla w_1 \, dx + \lambda \left( \int_{\Omega} f w_2 \, dx + \int_{\partial\Omega_n} g \gamma_0(w_2) \, dx - \int_{\Omega} \nabla u_d \cdot \nabla w_2 \, dx \right) \end{aligned}$$

car  $\gamma_0$  est linéaire

$$l(w_1 + \lambda w_2) = l(w_1) + \lambda l(w_2)$$

→  **$l$  est continue** :

soit  $w \in H_0^1(\Omega)$  on a

$$\begin{aligned} |l(w)| &= \left| \int_{\Omega} f w \, dx + \int_{\partial\Omega_n} g \gamma_0(w) \, dx - \int_{\Omega} \nabla u_d \cdot \nabla w \, dx \right| \\ &\leq \left| \int_{\Omega} f w \, dx \right| + \left| \int_{\partial\Omega_n} g \gamma_0(w) \, dx \right| + \left| \int_{\Omega} \nabla u_d \cdot \nabla w \, dx \right| \end{aligned}$$

par inégalité de cauchy schwarz car  $f \in L^2(\Omega)$  et  $w \in H_0^1(\Omega) \subset L^2(\Omega)$  on a

$$|\int_{\Omega} fw \, dx| \leq \|f\|_{L^2(\Omega)} \|w\|_{L^2(\Omega)}$$

par inégalité de Poincaré on a  $\exists C_1 \geq 0$  tq (car  $\Omega$  est un ouvert borné)

$$|\int_{\Omega} fw \, dx| \leq C_1 \|f\|_{L^2(\Omega)} |w|_{1,\Omega}$$

$g \in L^2(\partial\Omega_n)$  et  $\gamma_0(w) \in L^2(\partial\Omega_n)$  donc par inégalité de cauchy schwarz on a

$$|\int_{\partial\Omega_n} g\gamma_0(w) \, dx| \leq \|g\|_{L^2(\partial\Omega_n)} \|\gamma_0(w)\|_{L^2(\partial\Omega_n)}$$

par continuité de  $\gamma_0$  on  $\exists C_2 \geq 0$  tq

$$\|\gamma_0(w)\|_{L^2(\partial\Omega_n)} \leq C_2 |w|_{1,\Omega}$$

donc

$$|\int_{\partial\Omega_n} g\gamma_0(w) \, dx| \leq C_2 \|g\|_{L^2(\partial\Omega_n)} |w|_{1,\Omega}$$

on a  $w \in H_0^1(\Omega)$  et  $u_d \in H_0^1(\Omega)$  donc par inégalité de cauchy schwarz on a (car  $\Omega$  est un ouvert borné)

$$|\int_{\Omega} \nabla u_d \cdot \nabla w \, dx| \leq |u_d|_{1,\Omega} |w|_{1,\Omega}$$

donc

$$|l(w)| \leq C |w|_{1,\Omega}$$

d'où la continuité

→  **$a$  est continue :**

par continuité du produit scalaire

→  **$a$  est bilinéaire :**

par bilinéarité du produit scalaire

→  **$a$  est coercive :**

soit  $u \in H_0^1(\Omega)$  on a par inégalité de cauchy schwarz

$$|a(u, u)| = |< u, u >_{1,\Omega}| \geq |u|_{1,\Omega}^2$$

• on note  $n$  le nombre de degrés de liberté et  $\eta_k$  les fonctions de base des éléments finis définie par

$$\forall k \in [1, n] \quad \eta_k(x_j, y_j) = \delta_{k,j}$$

on cherche une solution dans l'espace engendré par  $(\eta_k)_{[1,n]}$  donc  $v$  s'écrit comme

$$v = \sum_{k=1}^n v_k \eta_k$$

on injecte dans l'équation de la question 1 avec  $w = \eta_j \quad j \in [1, n]$  et

$$u_d = \sum_{k=1}^n U_k \eta_k$$

avec

$$U_k = \begin{cases} 0 & \text{si } (x_k, y_k) \notin \partial\Omega_n \\ u_d(x_k, y_k) & \text{sinon.} \end{cases}$$

$$\int_{\Omega} \nabla \left( \sum_{k=1}^n v_k \eta_k \right) \cdot \nabla \eta_j \, dx = \int_{\Omega} f \eta_j \, dx + \int_{\partial\Omega_n} g \gamma_0(\eta_j) \, dx - \int_{\Omega} \nabla \left( \sum_{k=1}^n U_k \eta_k \right) \cdot \nabla \eta_j \, dx$$

donc

$$\sum_{k=1}^n v_k \left( \int_{\Omega} \nabla \eta_k \cdot \nabla \eta_j \, dx \right) = \int_{\Omega} f \eta_j \, dx + \int_{\partial \Omega_n} g \gamma_0(\eta_j) \, dx - \sum_{k=1}^n U_k \left( \int_{\Omega} \nabla \eta_k \cdot \nabla \eta_j \, dx \right)$$

ceci pour  $j \in [1, n]$  ce qui est équivalent au système linéaire d'équations  $\boxed{Ax = b}$  avec

$$A_{kj} = \int_{\Omega} \nabla \eta_k \cdot \nabla \eta_j \, dx$$

$$b_j = \int_{\Omega} f \eta_j \, dx + \int_{\partial \Omega_n} g \eta_j \, dx - \sum_{k=1}^n U_k \left( \int_{\Omega} \nabla \eta_k \cdot \nabla \eta_j \, dx \right)$$

→ existence de la solution

$A$  est définie positive donc le système admet une unique solution en effet pour  $x \in \mathbb{R}^n$

$$x^T A x = \sum_{(i,j) \in [1,n]^2} A_{ij} x_i x_j = \sum_{(i,j) \in [1,n]^2} a(\eta_i, \eta_j) x_i x_j$$

par bilinéarité de  $a$  on a

$$x^T A x = a\left(\sum_{j=1}^n x_j \eta_j, \sum_{i=1}^n x_i \eta_i\right) = a(z, z)$$

avec  $z = \sum_{i=1}^n x_i \eta_i$  or  $a$  est continue donc

$$x^T A x \geq C |z|_{(1,\Omega)}^2$$

or si  $|z|_{(1,\Omega)} = 0$  donc  $z = 0$  alors  $x = 0$

## 1.2 Mise en oeuvre pratique

- Construction de la matrice de raideur élémentaire  $M_T^A$  relative à un élément triangle

voir **raideur\_triangle.m**

- Assemblage de la matrice  $A$  dans le cas d'un maillage constitué uniquement d'éléments triangles + second membre dans le cas de conditions de Dirichlet uniquement

voir **elliptic.m**

- Construction de la matrice de raideur élémentaire  $M_Q^A$  relative à un élément quadrangle

voir **raideur\_quadrangle.m**

Insert calcul here

- Inclusion du traitement de tels éléments de type Q1 et des conditions de Neumann

voir **elliptic.m**

- Résultats

voir **main.m**

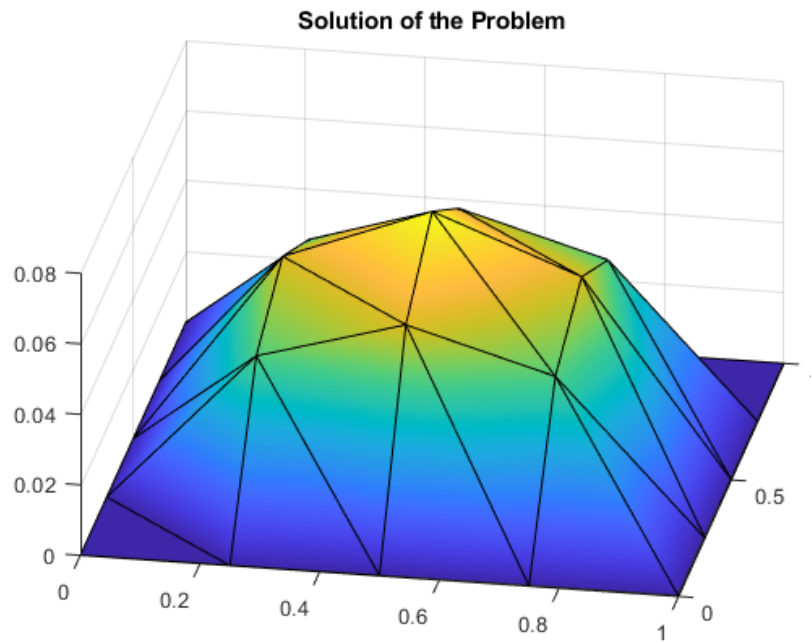


Figure 1: Solution sur le maillage P1 + conditions de Dirichlet uniquement avec  $n=5$

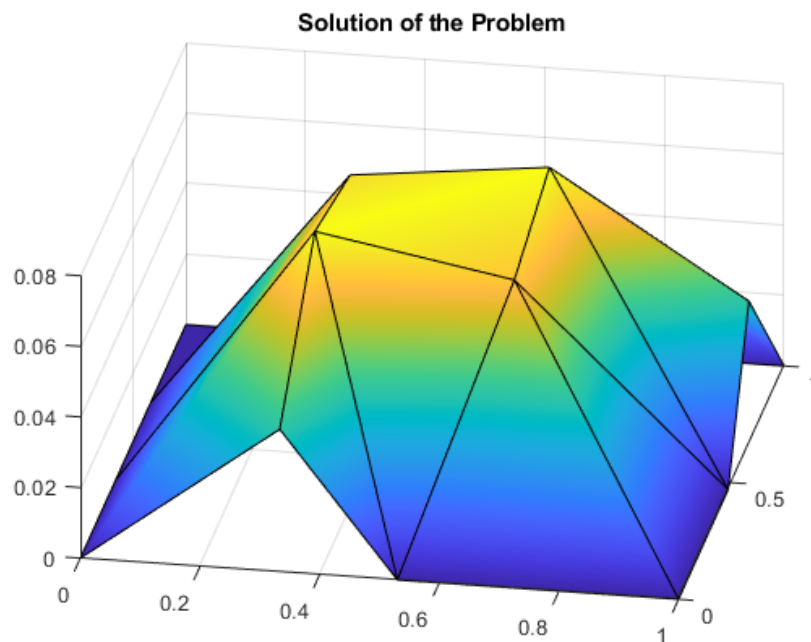


Figure 2: Solution sur le maillage Q1 + conditions de Dirichlet et Neumann

### 1.3 Analyse de l'ordre du schéma de discrétisation dans le cas d'éléments Tri-angle

voir `main.m`

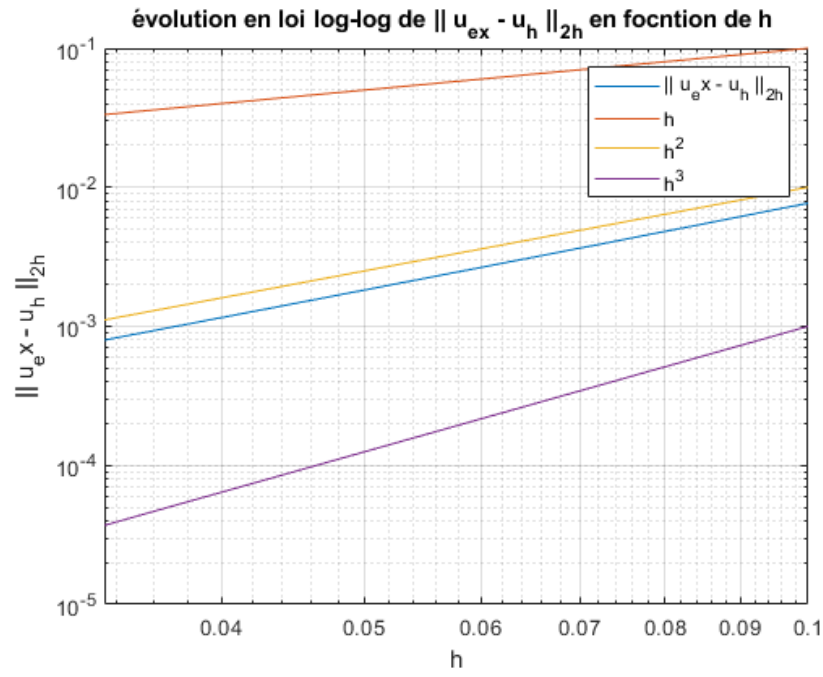


Figure 3: évolution en loi log-log de  $\|u_{ex} - u_h\|_{2h}$  en fonction de  $h$

On obtient un ordre de discrétisation de 2.

#### 1.4 Résolution du système linéaire par une méthode directe

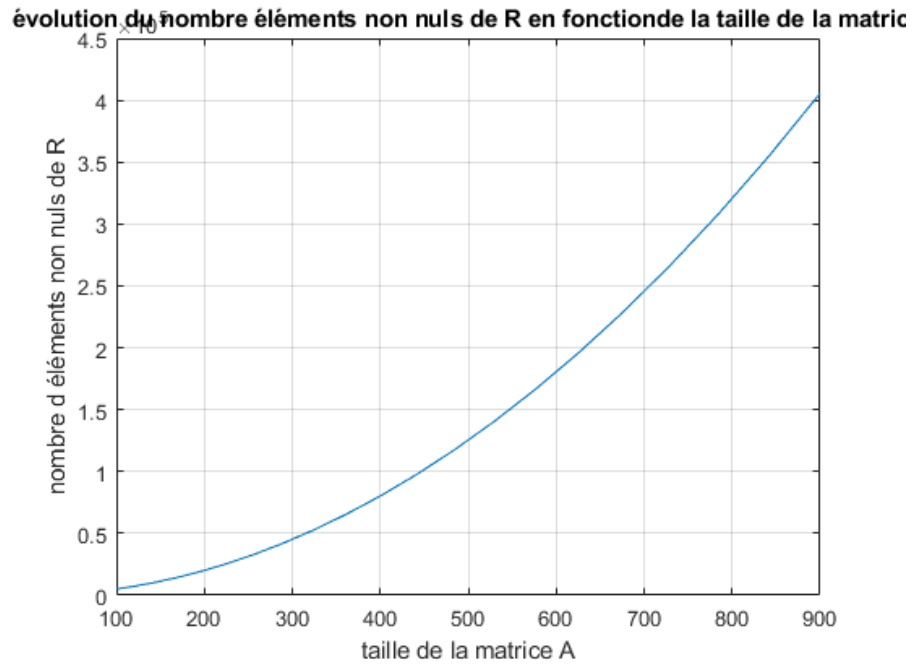


Figure 4: évolution du nombre éléments non nuls de R en fonction de la taille de la matrice