

## Méthodes différences finies Équation de la chaleur 2D

Dans ce TP, on se propose de résoudre numériquement un problème d'évolution associé à l'équation de la chaleur 2D. Pour cela, on étudie le problème aux limites avec conditions de Dirichlet suivant :

$$\begin{cases} \partial_t u(x, y, t) = \Delta u(x, y, t), & \forall (x, y) \in ]0, 1[^2, \forall t \in \mathbb{R}_+^*, \\ u(x, y, t) = 0, & \forall (x, y) \in \partial(]0, 1[^2), \forall t \in \mathbb{R}_+^*, \\ u(x, y, 0) = u_0(x, y), & \forall (x, y) \in ]0, 1[^2. \end{cases} \quad (1)$$

On introduit les points d'approximation  $(x_i, y_j) = (i \Delta x, j \Delta y)$ , où  $(i, j) \in \llbracket 0, m+1 \rrbracket \times \llbracket 0, p+1 \rrbracket$ , et où  $\Delta x$  et  $\Delta y$  sont les pas d'espace, voir Figure 1.

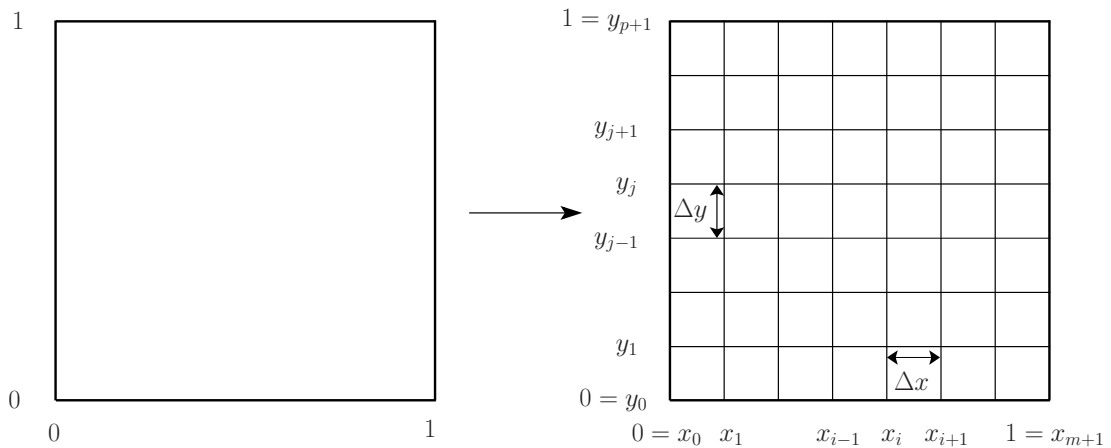


Figure 1: Définition du maillage.

Les conditions aux bords étant de type Dirichlet, nous allons donc chercher à calculer la solution aux  $m \times p$  points intérieurs. Pour ce faire, nous allons utiliser pour le laplacien l'approximation DF à 5 points vu dans le TP précédent.

A) Nous allons dans un premier temps utiliser le schéma explicite en temps suivant :

$$\begin{aligned} u_{i,j}^{n+1} &= u_{i,j}^n + \Delta t \frac{u_{i+1,j}^n - 2u_{i,j}^n + u_{i-1,j}^n}{\Delta x^2} + \Delta t \frac{u_{i,j+1}^n - 2u_{i,j}^n + u_{i,j-1}^n}{\Delta y^2}, \\ &= (1 - 2(\lambda_x + \lambda_y)) u_{i,j}^n + \lambda_x u_{i+1,j}^n + \lambda_x u_{i-1,j}^n + \lambda_y u_{i,j+1}^n + \lambda_y u_{i,j-1}^n, \end{aligned} \quad (2)$$

$$\text{où } \lambda_x = \frac{\Delta t}{\Delta x^2} \text{ et } \lambda_y = \frac{\Delta t}{\Delta y^2}.$$

- A1. Sous quelle condition CFL ce schéma preserve-t-il le principe du maximum discret ?
- A2. Nous allons maintenant implémenter cette méthode. Comme le schéma est totalement explicite, nul besoin de définir la matrice d'approximation associée. Il suffit de simplement mettre à jour, à chaque pas de temps, le vecteur solution  $\mathbf{U}_h(1..m, 1..p, n)$  en utilisant ses valeurs à l'instant précédent,  $\mathbf{U}_h(:, :, n-1)$ . Pour tester notre méthode, nous allons considérer le cas  $\Delta x = \Delta y = \frac{1}{40}$ , et la condition initiale suivante :

$$u_0(x, y) = \begin{cases} 1 & \text{si } (x, y) \in \llbracket 0.4, 0.6 \rrbracket^2, \\ 0 & \text{sinon.} \end{cases} \quad (3)$$

Verifiez numériquement la stabilité de cette méthode vis à vis à la condition CFL trouvée à la question précédente, et assurez-vous d'obtenir des résultats cohérents avec Figure 2.

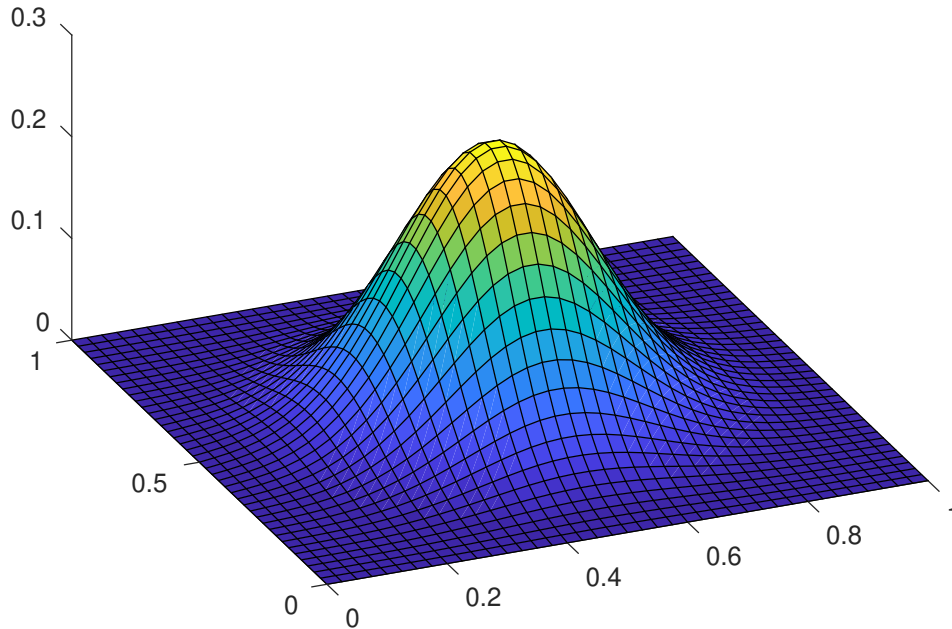


Figure 2: Schéma numérique explicite à  $t = 0.01$  pour une CFL de 0.45.

- B) Pour obtenir une méthode inconditionnellement stable, nous allons à présent utiliser le schéma implicite suivant :

$$(1 + 2(\lambda_x + \lambda_y)) u_{i,j}^{n+1} - \lambda_x u_{i+1,j}^{n+1} - \lambda_x u_{i-1,j}^{n+1} - \lambda_y u_{i,j+1}^{n+1} - \lambda_y u_{i,j-1}^{n+1} = u_{i,j}^n. \quad (4)$$

Cette fois-ci, nous ne pouvons plus faire l'économie de définir la matrice de discrétisation, car nous allons devoir l'inverser. Pour se retrouver dans la situation vu en 1D définie comme  $\mathbf{U}_h^{n+1} = \mathbf{A}^{-1} \mathbf{U}_h^n$ , nous allons devoir renuméroter les noeuds pour définir un vecteur colonne  $\mathbf{U}_h(1..q, n)$ , solution numérique à l'instant  $t_n$ , avec  $q = m \times p$  le nombre de noeuds où déterminer la solution.

Pour se faire, nous allons utiliser le mapping suivant vu en cours :

$$\begin{aligned} \llbracket 1, m \rrbracket \times \llbracket 1, p \rrbracket &\longrightarrow \llbracket 1, q \rrbracket \\ (i, j) &\longrightarrow k = (j - 1) m + i \end{aligned} \tag{5}$$

- B1. Utiliser la renumérotation (5) pour définir la matrice de discrétisation  $A$ .
- B2. Montrer que cette matrice est bien inversible.
- B3. Démontrer que la méthode DF associée est bien inconditionnellement stable.
- B4. Implémenter à présent ce schéma et vérifier sa stabilité, voir Figure 2.

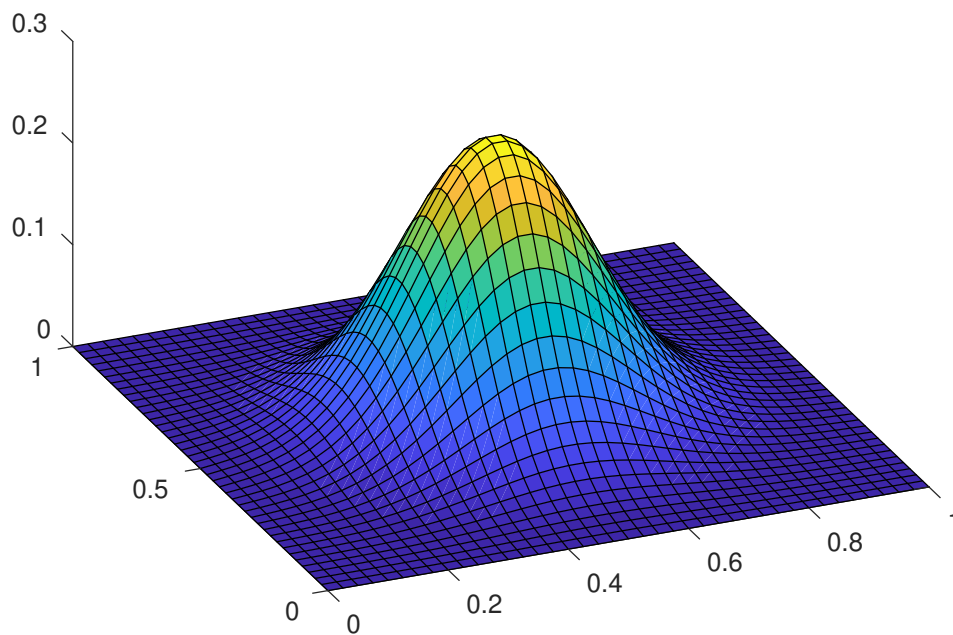


Figure 3: Schéma numérique implicite à  $t = 0.01$  pour une CFL de 1.