

Une Remarque:

Le problème bien posé est le suivant:

Trouver $\mathbf{u} \in H_0^1(\Lambda)^2 \times H_{0,0}^1(\Lambda)$, $p \in L_0^2(\Lambda)$, tels que pour tout $\mathbf{v} \in H_0^1(\Lambda)^2 \times H_{0,0}^1(\Lambda)$ et $q \in L_0^2(\Lambda)$ on a

$$\begin{aligned} \int_{\Lambda} 2\boldsymbol{\mu} \otimes E(\mathbf{u}) \cdot E(\mathbf{v}) dx_1 dx_2 - \int_{\Lambda} p \left(\frac{\partial v_1}{\partial x_1} + \frac{\partial v_2}{\partial x_2} \right) dx_1 dx_2 - \beta \int_{\Lambda} p v_3 dx_1 dx_2 &= \int_{\Lambda} \mathbf{f} \cdot \mathbf{v} dx_1 dx_2, \\ \int_{\Lambda} \left(\frac{\partial u_1}{\partial x_1} + \frac{\partial u_2}{\partial x_2} \right) \cdot q dx_1 dx_2 + \beta \int_{\Lambda} u_3 \cdot q dx_1 dx_2 &= 0, \end{aligned}$$

Pour le traiter numériquement on écrit:

Trouver $\mathbf{u} \in H_0^1(\Lambda)^3$, $p \in L_0^2(\Lambda)$, $\lambda \in \mathbb{R}$ tels que pour tout $\mathbf{v} \in H_0^1(\Lambda)^3$ et $q \in L_0^2(\Lambda)$ on a

$$\begin{aligned} \int_{\Lambda} 2\boldsymbol{\mu} \otimes E(\mathbf{u}) \cdot E(\mathbf{v}) dx_1 dx_2 - \int_{\Lambda} p \left(\frac{\partial v_1}{\partial x_1} + \frac{\partial v_2}{\partial x_2} \right) dx_1 dx_2 - \beta \int_{\Lambda} p v_3 dx_1 dx_2 + \lambda \int_{\Lambda} v_3 dx_1 dx_2 &= \int_{\Lambda} \mathbf{f} \cdot \mathbf{v} dx_1 dx_2 \\ \int_{\Lambda} \left(\frac{\partial u_1}{\partial x_1} + \frac{\partial u_2}{\partial x_2} \right) \cdot q dx_1 dx_2 + \beta \int_{\Lambda} u_3 \cdot q dx_1 dx_2 &= 0, \\ \int_{\Lambda} u_3 dx_1 dx_2 &= 0, \end{aligned}$$

Dans ce dernier problème:

- $\int_{\Lambda} u_3 dx_1 dx_2 = 0$ est une condition essentielle (et non naturelle si vous avez programmé que la deuxième expression ci-dessus est vraie pour tout $q \in L^2(\Lambda)$ et non $q \in L_0^2(\Lambda)$).
- Le paramètre λ est un multiplicateur de Lagrange pour assurer que $\int_{\Lambda} v_3 dx_1 dx_2 = 0$.
- Naturellement vous pouvez numériquement prendre $p \in V_h$ et mettre $p = 0$ en un point, puis translater ensuite par une constante pour obtenir $\int_{\Lambda} p dx_1 dx_2 = 0$ (enlever une ligne et une colonne correspondant à p).
- Bien sûr qu'il faut stabiliser la deuxième équation par le "truc" déjà mentionné: