

---

## TP 2 : La méthode des éléments finis

---

Le but de ce TP est de présenter l'approximation de solutions d'équations aux dérivées partielles par la méthode des éléments finis, en se considérant un exemple de problème aux limites uni-dimensionnelle.

On utilise Scilab pour l'implémentation numérique.

On considère le problème aux limites suivant :

$$\begin{cases} -\frac{d^2u}{dx^2}(x) + c(x)u(x) = f(x), & \text{pour } x \in ]0, 1[ \\ u(0) = u(1) = 0, \end{cases} \quad (1)$$

où  $f \in C([0, 1])$  (ou bien  $f \in L^2(0, 1)$ ) et  $c \in C([0, 1])$  avec  $c(x) \geq 0$  pour tout  $x \in [0, 1]$ .

1. Montrer que le problème (1) peut s'écrire sous la forme variationnelle :

$$\text{Trouver } u \in V \text{ tel que } a(u, \varphi) = L(\varphi), \quad \text{pour tout } \varphi \in V. \quad (2)$$

- a) Donner explicitement  $a$ ,  $L$  et  $V$ .
  - b) Justifier l'existence et l'unicité des solutions de (2).
2. Pour tout  $h > 0$  on considère  $V_h$  un sous-espace vectoriel de  $V$  de dimension finie

$$\dim V_h = N_h$$

qui vérifie  $\lim_{h \rightarrow 0} N_h = +\infty$ .

On va introduire un problème similaire au problème (2), mais cette fois formulé dans l'espace  $V_h$  :

$$\text{Trouver } u_h \in V_h \text{ tel que } a(u_h, \varphi) = L(\varphi), \quad \text{pour tout } \varphi \in V_h. \quad (3)$$

- a) Justifier l'existence et l'unicité de la solution  $u_h$  de (3).
- Soit  $\{\varphi_1, \varphi_2, \dots, \varphi_{N_h}\}$  une base de  $V_h$ . Alors  $u_h$  s'écrit dans cette base sous la forme

$$u_h = \sum_{j=1}^{N_h} u_h^j \varphi_j,$$

donc retrouver  $u_h$  revient à retrouver le vecteur  $U = \begin{pmatrix} u_h^1 \\ u_h^2 \\ \vdots \\ u_h^{N_h} \end{pmatrix}$ .

- b) En prenant  $\varphi = \varphi_1, \varphi_2, \dots, \varphi_{N_h}$  dans (3), montrer qu'on peut écrire (3) sous la forme :

$$\text{Trouver } U \in \mathbb{R}^{N_h} \text{ solution de } AU = F,$$

où  $A \in M_{N_h}(\mathbb{R})$  et  $F \in M_{N_h, 1}(\mathbb{R})$ . Donner la matrice  $A$  et le vecteur colonne  $F$ .  
Démontrer que la matrice  $A$  est symétrique définie positive.

3. Construction de la matrice  $A$  et du vecteur  $F$  pour des éléments finis  $\mathbb{P}_1$ .

On commence par rappeler que  $V = H_0^1(0, 1)$  et

$$a(u, v) = \int_0^1 \frac{du}{dx}(x) \frac{dv}{dx}(x) dx + \int_0^1 c(x)u(x)v(x) dx$$

$$L(v) = \int_0^1 f(x)v(x) dx.$$

Soit  $N \in \mathbb{N}^*$ ,  $h = \frac{1}{N+1}$  et  $x_i = ih$  pour  $i = 1, 2, \dots, N$ . On considère la famille de fonctions  $\varphi_i \in H_0^1(0, 1)$  ( $i \in \{1, 2, \dots, N\}$ ) définie par

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

a) Représenter graphiquement la fonction  $\varphi_i$  pour un  $i$  donné. Pour de valeurs  $(b^i)_{1 \leq i \leq N}$  données, représenter graphiquement la fonction  $b = \sum_{i=1}^N b^i \varphi_i$ . Pour cette question nous pouvons prendre, par exemple,  $N = 9$ .

b) Calculer  $k_{ij} = \int_0^1 \frac{d\varphi_i}{dx}(x) \frac{d\varphi_j}{dx}(x) dx$  et  $m_{ij} = \int_0^1 c(x) \varphi_i(x) \varphi_j(x) dx$ , pour  $c(x) \equiv 1$  et pour tout  $i, j \in \{1, 2, \dots, N\}$ . Pour  $f(x) = (4\pi^2 + 1) \sin(2\pi x)$ , calculer  $f_i = \int_0^1 f(x) \varphi_i(x) dx$ .

c) En utilisant les matrices  $K = (k_{ij})_{1 \leq i, j \leq N}$  et  $M = (m_{ij})_{1 \leq i, j \leq N}$ , trouver la matrice  $A$  et le vecteur  $F$  de la question 2.b).

4. Écrire une fonction Scilab d'entête `function [K, M] = matricesEFP1(N)`, ayant comme objectif assembler les matrices  $K$  et  $M$  définies par la question précédente, où  $N$  est le nombre de points de discrétisation utilisés.

5. Résoudre l'équation matricielle  $AU = F$  et représenter sur un même graphique la solution exacte et la solution approchée. Évaluer l'erreur entre la solution exacte et celle ainsi obtenue dans la norme de  $L^2(0, 1)$  et dans la norme de  $H_0^1(0, 1)$ .

6. Pour les deux normes, calculer l'erreur entre la solution exacte et la solution approchée pour chacune des valeurs suivantes de  $N$  : 50, 100, 200, 400, 800. Afficher l'évolution de l'erreur en fonction de  $h$ . Déduire l'ordre de la méthode.

7. Tester le programme pour d'autre choix de  $c$  et de  $f$ .