

**UNIVERSITÉ LARBI BEN M'HIDI OUM EL BOUAGHI**

**DÉPARTEMENT L.M.D M.I**

**Méthodes Numériques pour EDO et EDP (S6-2021-2022)**

**Série n°3: Méthodes Numériques pour EDP.**

**Exercice 1 Équation de Poisson.** Résoudre le problème suivant:

$$\frac{-d^2y}{dx^2} = 1, \Omega = [0, 1] \text{ avec } y(0) = y(1) = 0.$$

1. En appliquant un schéma de différences finies centrées, déterminer la molécule de l'équation différentielle.

2. En choisissant un maillage avec un pas de  $h = 0,25$ . Calculer la distribution de températures. Comparer avec la solution exacte  $y(x) = \frac{-x^2+x}{2}$ .

**Exercice 2 Problème Elliptique (Problème de Dirichlet).** Une plaque mince rectangulaire  $\Omega_{abcd}$   $20\text{cm} \times 10\text{cm}$  est soumise aux températures de frontières par  $y_{ab} = 0^\circ\text{C}$ ,  $y_{bc} = 100^\circ\text{C}$ ,  $y_{cd} = 0^\circ\text{C}$ ,  $y_{ad} = 0^\circ\text{C}$ . Sachant que le problème est régi par l'équation de Laplace, calculer la distribution de température dans la plaque. Prendre un maillage uniforme pour les cas suivants  $\Delta x = \Delta t = 5\text{cm}$ ,  $\Delta x = \Delta t = 2.50\text{cm}$  puis  $\Delta x = \Delta t = 1\text{cm}$ . Comparer avec la solution exacte.

**Exercice 3 Problème de Neumann et Dirichlet.** Résoudre le problème suivant:  $-\Delta y = -\frac{\partial^2 y}{\partial t^2} - \frac{\partial^2 y}{\partial x^2} = 1$  dans une plaque  $\Omega$  rectangulaire  $3\text{cm} \times 1\text{cm}$ . Avec  $y(0, t) = 20^\circ\text{C}$ ,  $y(3, t) = 20^\circ\text{C}$ .

$$\frac{\partial y}{\partial t}(x, 0) = \frac{\partial y}{\partial t}(x, 1) = -15^\circ\text{C}/\text{cm}.$$

Donner la température dans une plaque  $\Omega$ . Prendre un pas uniforme  $h = \Delta x = \Delta t = 1\text{cm}$ .

**Exercice 4 Problème de Neumann.** Soit le problème suivant:

$$-\left(\frac{\partial^2 y}{\partial t^2} + \frac{\partial^2 y}{\partial x^2}\right) = 1 \text{ dans } \Omega = [0, 6] \times [0, 2] \quad (1)$$

Avec  $y(0, t) = 20^\circ\text{Celsius}$ ,  $y(6, t) = 20^\circ\text{C}$ ,  $\frac{\partial y}{\partial t}(x, 0) = \frac{\partial y}{\partial t}(x, 2) = -15^\circ\text{C}/\text{cm}$ .

Donner la température dans une plaque  $\Omega$ . Prendre un pas uniforme  $\Delta x = \Delta t = 2\text{cm}$  [donner le maillage, la discrétisation "par un schéma de différences finies centrées" et les équations algébriques de l'équation de Poisson (1) "sous forme  $A \times y = b$ "].

**Exercice 5 Problèmes Paraboliques.** Résoudre par la méthode explicite le problème parabolique suivant:

$$\frac{\partial y}{\partial t} = 0.25 \frac{\partial^2 y}{\partial x^2}; \quad 0 \leq x \leq 2, 0 \leq t \leq \frac{3}{2}$$

a. Conditions aux limites aux deux extrémités  $y(0, t) = y(2, t) = 0$ ,  $t > 0$ .

b. Condition initiale  $y(x, 0) = \begin{cases} 100x & \text{si } 0 \leq x \leq 1 \\ 100(2-x) & \text{si } 1 \leq x \leq 2 \end{cases}$

c. Fixer  $\Delta t$  par la relation de convergence  $\frac{0.25\Delta t}{(\Delta x)^2} = \frac{1}{2}$  sachant que  $\Delta x = 0.5$

**Exercice 6** Résoudre le problème suivant:

$$\begin{cases} \frac{\partial y}{\partial t} = 5 \frac{\partial^2 y}{\partial x^2}; & 0 \leq x \leq 15, 0 \leq t \leq 5 \\ \text{Condition initiale } y(x, 0) = 2 \\ \text{Conditions de frontières } y(0, t) = 0 \text{ et } y(15, t) = 10 \\ \text{Prendre } \Delta x = 5 \text{ et } \Delta t = 2.5 \end{cases}$$

**Exercice 7 Problèmes Hyperbolique.** Soit le problème Hyperbolique suivant:

$$\frac{\partial^2 y}{\partial t^2} = \frac{\partial^2 y}{\partial x^2}; \quad 0 \leq x \leq 1, 0 \leq t \leq 0.4$$

Avec les conditions aux limites  $y(0, t) = y(1, t) = 0$ . Et les conditions initiales  $y(x, 0) = \sin(\pi x)$ ,  $\frac{\partial y}{\partial t}(x, 0) = 0$  à  $t = 0$  pour  $0 \leq x \leq 1$ .

1. Résoudre par la méthode explicite en prenant  $\Delta x = \Delta t = 0.2$

2. Montrer que les résultats obtenus sont les mêmes que ceux obtenus par la solution exacte  $y(x, t) = \sin(\pi x) \times \cos(\pi t)$ .

**Exercice 8** On considère, pour l'équation de la chaleur sur tout  $\mathbb{R}$  ( $\alpha > 0$  est donné):

$$\frac{\partial y}{\partial t} - \alpha \frac{\partial^2 y}{\partial x^2} = 0 \quad \forall x \in \mathbb{R}, \forall t > 0 \quad \text{avec } y(x, 0) = y_0(x) \quad \forall x \in \mathbb{R}.$$

le schéma d'approximation par différences finies sur un maillage régulier de pas  $\Delta x$  en espace et  $\Delta t$  en temps (schéma de Gear):

$$\frac{3y_{i,j+1} - 4y_{i,j} + y_{i,j-1}}{2\Delta t} + \alpha \frac{-y_{i-1,j+1} + 2y_{i,j+1} - y_{i+1,j+1}}{(\Delta x)^2} = 0$$

Note on pourra poser  $r = \frac{2\alpha\Delta t}{(\Delta x)^2}$ . Analysez la stabilité du schéma par la méthode de Von Neumann.

**Exercice 9** Montrer que le schéma implicite centré

$$\frac{y_{i,j+1} - y_{i,j}}{\Delta t} + \alpha \frac{y_{i+1,j+1} - y_{i-1,j+1}}{2\Delta x} = 0$$

est consistant, précis à l'ordre 1 en temps et 2 en espace, inconditionnellement stable, donc convergent.

**UNIVERSITÉ LARBI BEN M'HIDI OUM EL BOUAGHI**

**DÉPARTEMENT L.M.D M.I**

**Méthodes Numériques pour EDO et EDP (S6-2020-2021)**

**Série n°4: Méthodes Numériques pour EDP.**

**Exercice 10** On considère l'intervalle  $\Omega = ]0, 1[$  et on introduit l'espace  $V = \{w \in H^1(\Omega) \text{ et } w(0) = 0\}$ .

Soient  $f \in L^2(\Omega)$  et deux réels  $\alpha, \beta$  avec  $\alpha > 0$ . On pose  $a(u, v) = \int_{\Omega} u'(x) v'(x) dx + \alpha u(1) v(1)$  et  $L(v) = \int_{\Omega} f(x) v(x) dx + \beta v(1)$ .

Pour tout  $u, v \in V$ . On considère le problème suivant:

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

On admet que ce problème est bien posé (cela se démontre par le théorème de Lax-Milgram).

**1. Obtenir l'EDP dans  $\Omega$  et les conditions limites satisfaites par la solution (2).**

On considère un maillage uniforme de  $\Omega$  de pas  $h = \frac{1}{n+1}$ ,  $n$  entier positif fixé, et on pose  $x_i = ih$  pour tout  $i \in \{0, \dots, (n+1)\}$ . On note  $V_h^1$  l'espace constitué des fonctions continues et affines par morceaux sur chaque intervalle  $[x_i, x_{i+1}]$

$$V_h^1 = \{v_h \in C^0(\bar{\Omega}); \forall 0 \leq i \leq n, v_h|_{[x_i, x_{i+1}]} \in P_1\},$$

Et on désigne par  $\{\phi_i\}_{0 \leq i \leq n+1}$  les fonctions de bases de  $V_h^1$ . Il s'agit, pour  $1 \leq i \leq n$ , des fonctions chapeau vues en cours, alors que pour  $i \in \{0, \dots, (n+1)\}$ , ces fonctions sont définies de manière analogue mais leur support est réduit à une maille. Par exemple,

$$\phi_{n+1}(x) = \begin{cases} \frac{x-x_n}{h} & \text{si } x \in [x_n, x_{n+1}], \\ 0 & \text{sinon.} \end{cases}$$

On introduit enfin le sous-espace  $\tilde{V}$  de  $V_h^1$  tel que

$$\tilde{V} = \{u_h \in V_h^1; u_h(0) = 0\}.$$

**2. Quelle est la dimension de  $\tilde{V}$ ? En préciser une base.** On assemble la matrice de rigidité  $A$  du problème (2) en utilisant cette base. **Préciser le terme générique de cette matrice (sans le calculer).** **Montrer enfin que la matrice  $A$  est définie positive.**

**3. Identifier les coefficients non nuls de la matrice  $A$ , puis calculer la valeur numérique de ceux-ci.**