

1ère année Master Mathématiques Appliquées, 2020-2021

**Méthodes numériques pour EDO et EDP**

Examen du 07 mars 2021

Nombre de pages de l'énoncé : 1. Durée 1h15mn.

Tout document est interdit.

Tout appareil électronique, même à titre d'horloge, est également interdit.

Justifiez vos réponses ! Il sera tenu compte de la présentation.

**Exercice 1 Questions du cours.**

1. Donner mes définitions de la continuité et de la coercivité d'une forme bi-linéaire.

2. Énoncer du lemme de Céa.

**Exercice 2** On considère le problème : trouver  $y : ]0, 1[ \rightarrow \mathbb{R}$  tel que

$$\begin{cases} -((1+x)y)' = x, & x \in ]0, 1[, \\ y(0) = 0, \\ y'(1) + y(1) = 0, \end{cases} \quad (1)$$

1. Écrire la formulation variationnelle du problème (1) en choisissant comme l'espace des solutions et des fonctions test

$$\mathcal{V} = \{v \in H^1(0,1) \text{ tels que } v(0) = 0\}.$$

2. Montrer une variante de l'inégalité de Poincaré : il existe une constante  $\alpha > 0$  telle que

$$\|y\|_{L^2(0,1)} \leq \alpha \|y'\|_{L^2(0,1)} \quad \text{pour tout } y \in \mathcal{V}.$$

3. Montrer qu'il existe l'unique solution du problème (1) dans l'espace  $\mathcal{V}$ .

4. Construire la discrétisation du problème (1) par les éléments finis de degré 1 sur un maillage uniforme avec 4 nœuds à l'intérieur. Écrire le problème discret sur ce maillage dans la forme matricielle (calculer explicitement toutes les intégrales dans la matrice de rigidité et dans le membre de droite).

5. Donner une borne supérieure de l'erreur

$$\|y - y_h\|_{H^1(0,1)}.$$

**Dr. I. Rezzoug**

### Correction

#### Solution d'exercice N°1

1. Soit  $a$  une forme bi-linéaire sur un espace de Hilbert  $\mathcal{V}$  :  
 $a$  est continue, c'est-à-dire :

$$\exists C > 0 \text{ t.q. } |a(y, v)| \leq C \|y\| \|v\|, \quad \forall y, v \in \mathcal{V}.$$

$a$  est coercive (elliptique), c'est-à-dire :

$$\exists \beta > 0 \text{ t.q. } a(y, y) \geq \beta \|y\|^2, \quad \forall y \in \mathcal{V}.$$

2.

**Lemma 3** de C'éa : On suppose qu'il existe une solution  $y \in \mathcal{V}$ . Soit  $\mathcal{V}_h \subset \mathcal{V}$  un sous-espace d'approximation de dimension finie quelconque et soit  $y_h \in \mathcal{V}_h$  la solution approchée. Alors il existe une constante  $C \geq 1$  indépendante de  $h$  telle que

$$\begin{aligned} \|y - y_h\|_{H^1(0,1)} &\leq C \cdot \text{dist}(y, \mathcal{V}_h) \\ &\leq C \cdot \inf_{v_h \in \mathcal{V}_h} \|y - v_h\|_{H^1(0,1)} \end{aligned}$$

#### Solution d'exercice N°2

1.  $\mathcal{V} = \{v \in H^1(0,1) \text{ t.q. } v(0) = 0\}$ .

On prend l'équation différentielle, on le multiplie par  $v \in \mathcal{V}$  et on intègre sur  $]0, 1[$  :

$$-\int_0^1 ((1+x)y')' v dx = \int_0^1 x v dx, \quad \forall v \in \mathcal{V}.$$

Donc,

$$\int_0^1 (1+x)y'v' dx + 2y(1)v(1) = \int_0^1 x v dx, \quad \forall v \in \mathcal{V}.$$

Donc, la formulation faible s'écrit

$$\text{trouver } y \in \mathcal{V} \text{ tel que } a(y, v) = l(v), \quad \forall v \in \mathcal{V},$$

où

$$\begin{aligned} a(y, v) &= \int_0^1 (1+x)y'v' dx + 2y(1)v(1), \\ l(v) &= \int_0^1 x v dx. \end{aligned}$$

2. L'inégalité du Poincaré

$$\|y\|_{L^2(0,1)} \leq \alpha \|y'\|_{L^2(0,1)} \quad \forall y \in \mathcal{V} \text{ (i.e. } \forall v \in H^1 \text{ t.q. } v(0) = 0).$$

$v'$  existe et est carré sommable. On peut écrire

$$v(x) = \int_0^x \frac{d}{dt} v(t) dt, \quad (\text{parce que } v(0) = 0).$$

Alors, pour  $x \in [0, 1]$  :

$$\begin{aligned} v^2(x) &= \left( \int_0^x \frac{d}{dt} v(t) dt \right)^2 \\ &\leq \int_0^x \left( \frac{d}{dt} v(t) \right)^2 dt \int_0^x dt, \end{aligned}$$

donc,

$$\begin{aligned} \int_0^1 v^2(x) dx &\leq \int_0^1 \left[ \int_0^x \left( \frac{d}{dt} v(t) \right)^2 dt \times x \right] dx \\ &\leq \|v'\|_{L^2(0,1)}^2 \times \int_0^1 x dx \\ &\leq \frac{1}{2} \|v'\|_{L^2}^2, \end{aligned}$$

donc,

$$\|v\|_{L^2(0,1)} \leq \frac{1}{\sqrt{2}} \|v'\|_{L^2(0,1)}.$$

Dans plus qu'une dimension on a

$$\|v\|_{L^2(0,1)} \leq C \|v'\|_{L^2(0,1)}, \quad \forall v \in \mathcal{V}.$$

**3.** Montrons que la forme  $a$  est continue :

$$\begin{aligned} |a(y, v)| &= \left| \int_0^1 (1+x) y' v' dx + 2y(1)v(1) \right|, \quad \forall y, v \in \mathcal{V} \\ &\leq 2 \|y'\|_{L^2} \|v'\|_{L^2} + 2 |y(1)| |v(1)|, \\ &\leq (2 + 2\tilde{C}^2) \|y\|_{H^1} \|v\|_{H^1}, \end{aligned}$$

parce que on démontré dans le cours  $|v(1)| \leq \tilde{C} \|v\|_{H^1}, \forall v \in H^1(0,1)$ .  $\tilde{C} =$   
2.

Montrons que la forme  $a$  est coercif :

$$\begin{aligned} a(y, y) &= \int_0^1 (1+x) y' y' dx + 2y(1)y(1), \quad \forall y \in \mathcal{V} \\ &\geq \int_0^1 y' y' dx + 2y(1)y(1) \\ &\geq \int_0^1 y' y' dx \\ &\geq \|y'\|_{L^2}^2. \end{aligned}$$

De l'autre côté :

$$\|y\|_{\mathcal{V}}^2 = \|y\|_{H^1}^2 = \|y\|_{L^2}^2 + \|y'\|_{L^2}^2 \leq \frac{3}{2} \|y'\|_{L^2}^2.$$

Donc,

$$a(y, y) \geq \|y'\|_{L^2}^2 \geq \frac{2}{3} \|y\|_{\mathcal{V}}^2, \forall y \in \mathcal{V}.$$

Continuation : Montrons que la forme linéaire  $l$  est continue sur  $\mathcal{V}$  :

$$\begin{aligned} |l(v)| &= \left| \int_0^1 x v dx \right| \\ &\leq \int_0^1 |x v| dx \\ &\leq \left( \int_0^1 x^2 dx \right)^{\frac{1}{2}} \times \left( \int_0^1 v^2 dx \right)^{\frac{1}{2}}, \text{ d'après Cauchy-Schwarz} \\ &\leq \frac{1}{\sqrt{3}} \|v\|_{L^2} \\ &\leq \frac{1}{\sqrt{3}} \|v\|_{H^1}. \end{aligned}$$

En résumé, on a montré que la forme  $a$  est continue et coercive, et que la forme  $l$  est continue, le théorème de Lax-Milgram implique que notre problème a l'unique solution  $y \in \mathcal{V}$ .

4. On prend le maillage  $x_i = ih$  ;  $h = \frac{1}{5}$  et  $i = \overline{0, 5}$ .

Les fonctions de base EF habituelles :

$$\underbrace{\phi_i(x)}_{i=\overline{1,5}} = \begin{cases} \frac{x-x_{i-1}}{h} & x \in [x_{i-1}, x_i], \\ \frac{x_{i+1}-x}{h} & x \in [x_i, x_{i+1}], \\ 0 & \text{sinon.} \end{cases}$$

Attention :  $\mathcal{V}_h = \text{vect} \{ \phi_1, \dots, \phi_5 \}$ .

On inclut  $\phi_5$  parce que les fonctions dans notre espace  $\mathcal{V}$  ne s'annulent pas en  $x = 1$ .

Le problème discret :

$$\text{trouver } y_h \in \mathcal{V}_h \text{ tel que } a(y_h, v_h) = l(v_h), \forall v_h \in \mathcal{V}_h.$$

Calculons  $a(\phi_i, \phi_j), \forall i, j \in \{1, 2, 3, 4, 5\}$ .

Le cas  $i = j, i = \overline{1, n}$  ( $n = 4$ ).

$$a(\phi_i, \phi_i) = \int_{x_{i-1}}^{x_{i+1}} (1+x) \phi_i' \phi_i' dx + 2\phi_i(1) \phi_i(1), 1 = x_5 = x_{n+1}.$$

Donc,

$$a_{ii} = a(\phi_i, \phi_i) = \frac{2}{h} (1+x_i), i = \overline{1, 4}.$$

Le cas  $j = i + 1$  avec  $i = \overline{1, n-1}$

Donc,

$$\begin{aligned} a(\phi_i, \phi_{i+1}) &= \int_{x_i}^{x_{i+1}} (1+x) \phi_i' \phi_{i+1}' dx \\ &= -\frac{1}{h} (1+x_i) - \frac{1}{2}. \end{aligned}$$

Le cas  $i = j = n + 1$ .

$$a(\phi_{n+1}, \phi_{n+1}) = \int_{x_n}^{x_{n+1}} (1+x) \phi'_{n+1} \phi'_{n+1} dx + 2\phi_{n+1}(1) \phi_{n+1}(1), 1 = x_5 = x_{n+1}.$$

Donc,

$$\begin{aligned} a_{n+1, n+1} &= \frac{1}{h} (1+x_n) + \frac{1}{2} + 2 \\ &= \frac{2}{h} + \frac{3}{2}. \text{ Car } x_n = 1 - h. \end{aligned}$$

Le cas  $i = n$  et  $j = n + 1$

$$(\phi_n, \phi_{n+1}) = \int_{x_n}^{x_{n+1}} (1+x) \phi'_n \phi'_{n+1} dx.$$

Donc,

$$\begin{aligned} (\phi_n, \phi_{n+1}) &= -\frac{1}{h} (1+x_n) - \frac{1}{2} \\ &= \frac{-2}{h} + \frac{1}{2}. \end{aligned}$$

Rappelons que les coefficients de la matrice de rigidité sont :

$$a_{ij} = \begin{cases} \frac{2}{h} (1+x_i) & \text{si } i = \overline{1, 4}, j = i \\ \frac{2}{h} + \frac{3}{2} & \text{si } i = j = 5. \\ -\frac{1}{h} (1+x_i) - \frac{1}{2} & \text{si } i = \overline{1, 4}, j = i \pm 1 \\ 0 & \text{si } |i - j| > 1. \end{cases}$$

Comme ça, on a tous les coefficients  $a_{ij} = a(\phi_i, \phi_j)$  parce que la forme  $a$  est symétrique.

Calculons le terme à droite  $b_i = l(\phi_i)$ .

Si  $i \in \{1, 2, 3, 4, 5\}$  alors

$$\begin{aligned} b_i &= \int_0^1 x \phi_i(x) dx = \int_{x_{i-1}}^{x_{i+1}} x \phi_i(x) dx \\ &= hx_i. \end{aligned}$$

Donc on a le problème discret suivant :

$$\begin{pmatrix} 12 & -6.5 & 0 & 0 & 0 \\ -6.5 & 14 & -7.5 & 0 & 0 \\ 0 & -7.5 & 16 & -8.5 & 0 \\ 0 & 0 & -8.5 & 18 & -9.5 \\ 0 & 0 & 0 & -9.5 & 11.5 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \\ y_4 \\ y_5 \end{pmatrix} = \frac{1}{25} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}.$$

5. Soit  $y \in \mathcal{V}$  une solution de (1).

Soit  $I_h y$  l'interpolée de  $y$  dans  $\mathcal{V}_h$ , Donc,

$$\|y - y_h\|_{H^1(0,1)} \leq C \|y - I_h y\|_{H^1(0,1)},$$

où  $C$  est la racine carrée du rapport de la constante de continuité sur la constante de coercitivité, c-à-d.  $C = \sqrt{3 + 3\tilde{C}^2}$ .

De plus,  $y \in H^2(0, 1)$  :

$$\|y - y_h\|_{H^1(0,1)} \leq CKh \|y''\|_{L^2(0,1)}.$$

Donc,

$$\|y - y_h\|_{L^2(0,1)} \leq Ch^2 \|y''\|_{L^2(0,1)}.$$