

TD-TP en éléments finis, Master II 08/09

**Application de passage.** Calculer

$$\int_K \varphi_A(x, y) \varphi_B(x, y) dx dy, \quad \text{et} \quad \int_K \nabla \varphi_A(x, y) \cdot \nabla \varphi_B(x, y) dx dy$$

où  $K$  est le triangle de sommets  $A = (1, 1)$ ,  $B = (2, 2)$ ,  $C = (\frac{3}{2}, 3)$  et  $\varphi_A, \varphi_B$  sont parmi les fonctions de base de l'élément fini de Lagrange d'ordre 1 sur  $K$ , *i.e.*,  $(K, \mathbb{P}_1(K), \Sigma)$  avec  $\Sigma = \{u(A), u(B), u(C), \forall u \in \mathbb{P}_1(K)\}$ . Deux façons de procéder:

1. sans application de passage mais plus coûteuse du point de vue numérique

- donner l'expression de  $\varphi_A$  et  $\varphi_B$  sur  $K$ ;
- calculer  $\int_K \varphi_A(x, y) \varphi_B(x, y) dx dy$  à l'aide de la formule de quadrature  $\frac{|K|}{3} \sum_{i,j=1}^3 \varphi_A(P_{ij}) \varphi_B(P_{ij})$  où  $P_{ij}$  sont les points de milieu des côtés de  $K$ ;
- calculer  $\int_K \nabla \varphi_A(x, y) \cdot \nabla \varphi_B(x, y) dx dy$  à l'aide de la formule de quadrature  $|K| \nabla \varphi_A(G) \cdot \nabla \varphi_B(G)$  où  $G$  est le barycentre de  $K$ ;

2. avec application de passage, conseillée en générale

- déterminer la matrice  $B_K$  et le vecteur  $b_K$  de l'application linéaire  $F_K : \hat{K} \rightarrow K$  où  $\hat{K}$  est le triangle de référence de sommets  $(0, 0)$ ,  $(1, 0)$ ,  $(0, 1)$ ;
- donner l'expression des fonctions de base  $\hat{\varphi}_1$  et  $\hat{\varphi}_2$  de l'élément fini de Lagrange d'ordre 1 sur  $\hat{K}$  associées aux nœuds  $(0, 0)$  et  $(1, 0)$ ; montrer que  $\varphi_A(x, y) = \hat{\varphi}_1(\hat{x}, \hat{y})$  et que  $\varphi_B(x, y) = \hat{\varphi}_2(\hat{x}, \hat{y})$  avec  $(x, y) = F_K(\hat{x}, \hat{y})$ ;
- calculer  $\int_{\hat{K}} \hat{\varphi}_1(\hat{x}, \hat{y}) \hat{\varphi}_2(\hat{x}, \hat{y}) d\hat{x} d\hat{y}$  et puis

$$\int_K \varphi_A(x, y) \varphi_B(x, y) dx dy = \int_{\hat{K}} \hat{\varphi}_1(\hat{x}, \hat{y}) \hat{\varphi}_2(\hat{x}, \hat{y}) |\det(B_K)| d\hat{x} d\hat{y}.$$

- montrer que  $\nabla \varphi_A = B_K^{-t} \nabla \hat{\varphi}_1$  (de même  $\nabla \varphi_B = B_K^{-t} \nabla \hat{\varphi}_2$ ) et calculer ensuite

$$\int_K \nabla \varphi_A(x, y) \cdot \nabla \varphi_B(x, y) dx dy = \int_{\hat{K}} B_K^{-t} \nabla \hat{\varphi}_1(\hat{x}, \hat{y}) \cdot B_K^{-t} \nabla \hat{\varphi}_2(\hat{x}, \hat{y}) |\det(B_K)| d\hat{x} d\hat{y}.$$

**Calcul matriciel.** Soit  $A = \text{tridiag}(-1, \alpha, -1)$  une matrice tridiagonale de taille  $n$ ,  $\alpha \in \mathbb{R}$ .

- Calculer les valeurs propres de  $A$  (rep.  $\lambda_j = \alpha - 2 \cos(j\theta)$ ,  $j = 1, n$ ,  $\theta = \frac{\pi}{n+1}$ );
- vérifier que le vecteur propre correspondant est  $\mathbf{v}_j = (\sin(j\theta), \sin(2j\theta), \dots, \sin(nj\theta))^t$ .
- trouver pour quelles valeurs de  $\alpha$  la matrice  $A$  est définie positive
- en déduire que le conditionnement de  $A$  pour  $\alpha = 2$  en norme 2 est proportionnel à  $h^{-2}$ .