

**Ecole polytechnique, 3<sup>ème</sup> année, MAP-MAT 567**  
**Transport et diffusion (G. Allaire, F. Golse)**  
**Examen écrit du 20 Mars 2013 (2 heures)**

1. TRANSPORT ET DIFFUSION : 10 POINTS

Soient  $L, \lambda, \sigma > 0$ . On note  $\mathfrak{H}_0 := L^2([0, L] \times [-1, 1])$  et  $(\cdot | \cdot)$  le produit scalaire de l'espace de Hilbert réel  $\mathfrak{H}_0$ . Pour toute fonction  $\phi \in \mathfrak{H}_0$ , on note

$$\langle \phi \rangle(x) = \frac{1}{2} \int_{-1}^1 \phi(x, \mu) d\mu, \quad \text{et } \mathcal{R}\phi(x, \mu) := \phi(x, -\mu).$$

1) Soit  $A$ , l'application linéaire définie sur  $\mathfrak{H}_0$  par la formule

$$A\phi := \lambda\phi + \sigma(\phi - \langle \phi \rangle).$$

- a) Montrer que  $A$  est bijective et calculer  $A^{-1}$ .  
b) Montrer que les applications linéaires  $A$  et  $A^{-1}$  sont continues sur  $\mathfrak{H}_0$  et calculer leurs normes en fonction de  $\lambda$  et  $\sigma$ .  
c) Montrer qu'il existe des constantes positives  $\alpha^+$  et  $\alpha^-$  que l'on calculera en fonction de  $\lambda$  et  $\sigma$  telles que

$$(A\phi | \phi) \geq \alpha^+ (\phi | \phi) \quad \text{et} \quad (A^{-1}\phi | \phi) \geq \alpha^- (\phi | \phi) \quad \text{pour tout } \phi \in \mathfrak{H}_0.$$

Pour tout  $S \in \mathfrak{H}_0$ , on considère le problème aux limites pour l'équation de Boltzmann linéaire stationnaire avec condition aux limites de réflexion spéculaire

$$(BLS) \quad \begin{cases} \mu \partial_x f(x, \mu) + Af(x, \mu) = S(x, \mu), & 0 < x < L, |\mu| \leq 1, \\ (I - \mathcal{R})f|_{x=0} = (I - \mathcal{R})f|_{x=L} = 0, & 0 < \mu \leq 1, \end{cases}$$

On note

$$\mathfrak{H} := \{f \in \mathfrak{H}_0 \mid \mu \partial_x f \in \mathfrak{H}_0 \hat{=} \text{ et } (I - \mathcal{R})f|_{x=0} = (I - \mathcal{R})f|_{x=L} = 0\}$$

et on admet que  $\mathfrak{H}$  est un espace de Hilbert réel pour le produit scalaire défini par

$$[f | g] := (f | g) + (\mu \partial_x f | \mu \partial_x g).$$

Pour tout  $f, g \in \mathfrak{H}$ , on pose

$$a(f, g) := (\mu \partial_x g | A^{-1}(\mu \partial_x f)) + (Af | g), \quad \ell_S(g) := (A^{-1}S | \mu \partial_x g) + (S | g)$$

2) Montrer que la forme bilinéaire  $a$  définit un produit scalaire sur  $\mathfrak{H}$  et qu'il existe  $C > c > 0$  telles que

$$|a(f, g)| \leq C \sqrt{[f | f][g | g]} \quad \text{et} \quad a(f, f) \geq c[f | f] \quad \text{pour tout } f \in \mathfrak{H}.$$

On appelle solution faible du problème (BLS) une fonction  $f \in \mathfrak{H}$  t.q.

$$a(f, \phi) = \ell_S(\phi) \quad \text{pour tout } \phi \in \mathfrak{H}.$$

3) Montrer que, pour tout  $S \in \mathfrak{H}_0$ , le problème (BLS) admet une unique solution faible. (On pourra appliquer le théorème de Lax-Milgram, ou encore le théorème de représentation de Riesz dans l'espace  $\mathfrak{H}$  muni d'un produit scalaire bien choisi.)

4) Notons  $X_L := \{f \in \mathfrak{H}_0 \cap C([0, L] \times [-1, 1]) \mid \partial_x f \in C([0, L] \times [-1, 1])\}$ . Montrer que si  $f \in X_L$  est solution de (BLS) au sens usuel, alors  $a(f, \phi) = \ell_S(\phi)$  pour tout  $\phi \in X_L$ .

5) On considère le problème (BLS) avec  $\sigma > 0$  mais  $\lambda = 0$  et  $S = 0$ . Montrer que les seules solutions de ce problème dans l'espace  $X_L$  sont les fonctions constantes sur  $[0, L] \times [-1, 1]$ .

- 6) Quelle est la plus grande valeur propre (réelle) de l'opérateur de Boltzmann linéaire  $B$  défini sur l'espace  $X_L$  par  $Bf = -\mu\partial_x f - \sigma(f - \bar{f})$  ?  
 7) Y a-t-il une notion de taille critique de l'intervalle  $[0, L]$  pour l'opérateur  $B$  avec les conditions aux limites de réflexion spéculaire en 0 et  $L$  ?

## 2. SCHÉMA NUMÉRIQUE : 10 POINTS

Soit une vitesse constante et positive  $a > 0$ . On considère l'équation d'advection linéaire dans  $(0, 1)$  avec une condition aux limites de périodicité

$$(1) \quad \begin{cases} \frac{\partial u}{\partial t} + a \frac{\partial u}{\partial x} = 0 \text{ pour } (x, t) \in (0, 1) \times \mathbf{R}_*^+ \\ u(t, 0) = u(t, 1) \text{ pour } t \in \mathbf{R}_*^+ \\ u(0, x) = u_0(x) \text{ pour } x \in (0, 1), \end{cases}$$

où  $u_0(x)$  est une fonction continue sur le segment  $[0, 1]$ . Pour  $\Delta t > 0$  et  $\Delta x = 1/N > 0$  (avec  $N$  un entier positif), on définit les noeuds d'un maillage régulier

$$(t_n, x_j) = (n\Delta t, j\Delta x) \text{ pour } n \geq 0, j \in \{0, 1, \dots, N\}.$$

On note  $u_j^n$  une approximation discrète au point  $(t_n, x_j)$  de la solution exacte  $u(t, x)$ . On considère deux schémas de type Crank-Nicolson avec la donnée initiale  $u_j^0 = u_0(x_j)$ . Tout d'abord un schéma décentré amont

$$(2) \quad \frac{u_j^{n+1} - u_j^n}{\Delta t} + \frac{a}{2} \left( \frac{u_j^{n+1} - u_{j-1}^{n+1}}{\Delta x} + \frac{u_j^n - u_{j-1}^n}{\Delta x} \right) = 0 \text{ pour } j \in \{1, \dots, N\},$$

puis un schéma centré

$$(3) \quad \frac{u_j^{n+1} - u_j^n}{\Delta t} + \frac{a}{2} \left( \frac{u_{j+1}^{n+1} - u_{j-1}^{n+1}}{2\Delta x} + \frac{u_{j+1}^n - u_{j-1}^n}{2\Delta x} \right) = 0 \text{ pour } j \in \{1, \dots, N\}.$$

La condition aux limites de périodicité est prise en compte en posant  $u_0^n = u_N^n$  et  $u_1^n = u_{N+1}^n$ . On note  $U^n$  le vecteur de composantes  $u_j^n$ , pour  $1 \leq j \leq N$ .

- 1) Montrer que les schémas (2) et (3) peuvent s'écrire

$$(4) \quad U^{n+1} - U^n + \frac{a\Delta t}{2\Delta x} A(U^{n+1} + U^n) = 0,$$

avec une matrice  $A$  que l'on précisera pour chacun des schémas.

- 2) Montrer que si la matrice  $A$  est positive au sens des formes quadratiques,  $AU \cdot U \geq 0$  pour tout  $U \in \mathbf{R}^N$ , alors le schéma (4) est inconditionnellement stable en norme  $L^2$ .

- 3) Montrer que, pour les schémas (2) et (3), la matrice  $A$  est effectivement positive au sens des formes quadratiques.

- 4) Montrer que le schéma (2) est consistant et précis à l'ordre 1 en espace et 2 en temps, tandis que le schéma (3) est précis à l'ordre 2 en espace et temps. Que peut-on dire de la convergence de ces schémas ?

- 5) Dans le cas du schéma (2) montrer que la matrice  $(I + \frac{a\Delta t}{2\Delta x} A)$  est une  $M$ -matrice stricte, tandis que la matrice  $(I - \frac{a\Delta t}{2\Delta x} A)$  a toutes ses composantes positives ou nulles sous la condition CFL  $\Delta t \leq 2\Delta x/a$ . En déduire que le schéma (2) vérifie le principe du maximum discret sous cette condition CFL.