

Découplage de calcul de pression-saturation dans un bassin sédimentaire

Philippe Al Khoury
Sylvie WOLF, Françoise WILLIEN, Isabelle FAILLE

Institut Français du Pétrole

Milieus poreux, réservoirs, bassins sédimentaires

Plan

- 1 Bassin sédimentaire**
 - Motivation
 - Exemple
- 2 Migration des hydrocarbures**
 - Eléments du problème
 - Systèmes couplé et découplé
 - Bilans couplé et découplé
- 3 Résolution**
 - Discrétisation
 - Résolution par VF
- 4 Résultats Numériques**
 - Résolution couplée
 - Résolution découplée
- 5 Remarques**

Plan

- 1 Bassin sédimentaire**
 - Motivation
 - Exemple
- 2 Migration des hydrocarbures**
 - Eléments du problème
 - Systèmes couplé et découplé
 - Bilans couplé et découplé
- 3 Résolution**
 - Discrétisation
 - Résolution par VF
- 4 Résultats Numériques**
 - Résolution couplée
 - Résolution découplée
- 5 Remarques**

Elements du problème

Objectif

Simulation de l'évolution d'un bassin sédimentaire au cours du temps (centaine de Ma).

Phénomènes

- Formation et compaction des couches géologiques (Lithologie).
- Formation et migration des hydrocarbures.
 - Température du bassin.
 - Craquage des matières organiques.
 - Pression et saturation des fluides.

Difficulté principale

- Modèles couplés et non linéaires.

Elements du problème

Objectif

Simulation de l'évolution d'un bassin sédimentaire au cours du temps (centaine de Ma).

Phénomènes

- Formation et compaction des couches géologiques (Lithologie).
- Formation et migration des hydrocarbures.
 - Temperature du bassin.
 - Craquage des matières organiques.
 - **Pression** et **saturation** des fluides.

Difficulté principale

- Modèles couplés et non linéaires.

Elements du problème

Objectif

Simulation de l'évolution d'un bassin sédimentaire au cours du temps (centaine de Ma).

Phénomènes

- Formation et compaction des couches géologiques (Lithologie).
- Formation et migration des hydrocarbures.
 - Temperature du bassin.
 - Craquage des matières organiques.
 - **Pression** et **saturation** des fluides.

Difficulté principale

- Modèles couplés et non linéaires.

Elements du problème

Objectif

Simulation de l'évolution d'un bassin sédimentaire au cours du temps (centaine de Ma).

Phénomènes

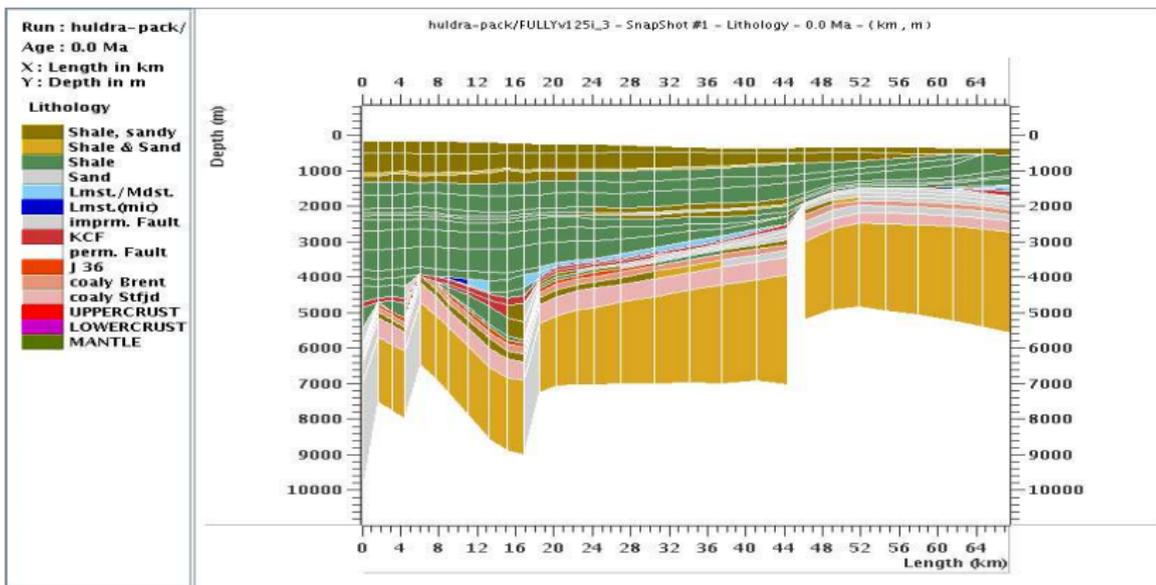
- Formation et compaction des couches géologiques (Lithologie).
- Formation et migration des hydrocarbures.
 - Température du bassin.
 - Craquage des matières organiques.
 - Flux et ségrégation des fluides.

Difficulté principale

- Modèles couplés et non linéaires.

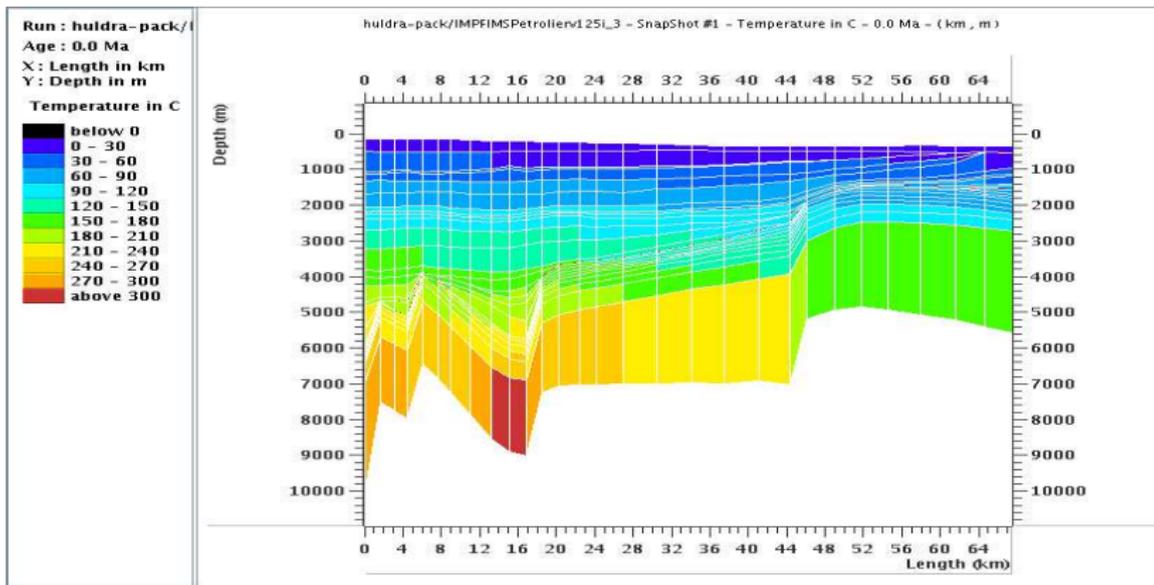
Exemple

Lithologie



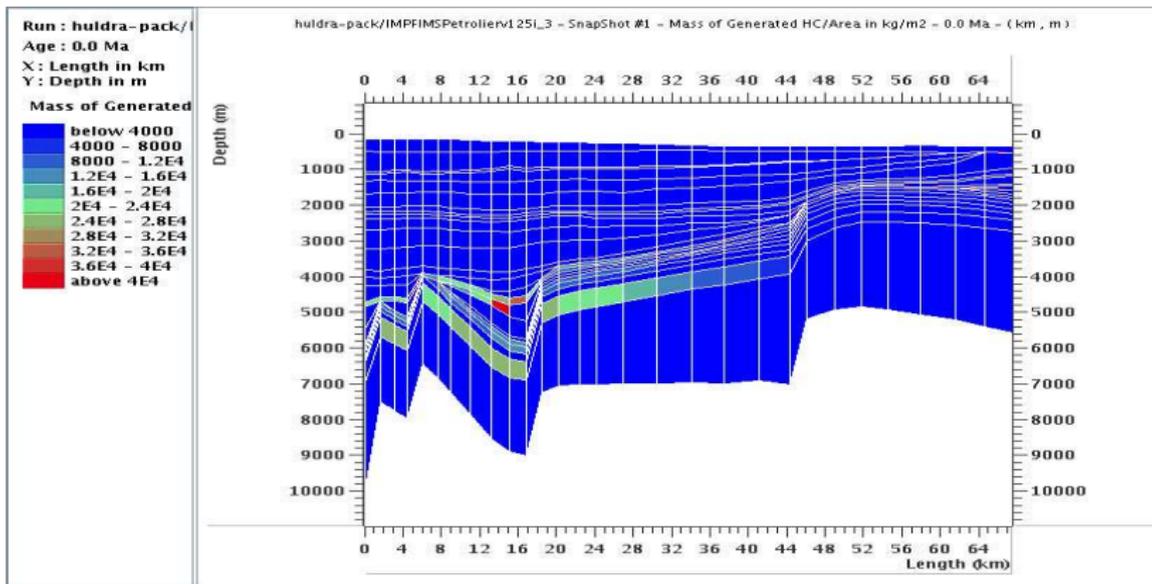
Exemple

Temperature



Exemple

Génération des hydrocarbures



Plan

- 1 **Bassin sédimentaire**
 - Motivation
 - Exemple
- 2 **Migration des hydrocarbures**
 - Eléments du problème
 - Systèmes couplé et découplé
 - Bilans couplé et découplé
- 3 **Résolution**
 - Discrétisation
 - Résolution par VF
- 4 **Résultats Numériques**
 - Résolution couplée
 - Résolution découplée
- 5 **Remarques**

Points principaux

Objectif

- Simulation d'écoulement diphasique non compositionnel dans une géométrie variable.

Lois

- Elasto-viscoplasticité.
- Equilibre mécanique du bassin.
- Conservation de masse.
- Vitesse de Darcy généralisée.

Inconnues

- Contrainte σ , porosité ϕ , pression P_w ou $P_f = S_w P_w + S_o P_o$. $R = (\phi, P_f, \sigma)$.
- Saturations S_w, S_o . $S = (S_w, S_o)$.

Points principaux

Objectif

- Simulation d'écoulement diphasique non compositionnel dans une géométrie variable.

Lois

- Elasto-viscoplasticité.
- Equilibre mécanique du bassin.
- Conservation de masse.
- Vitesse de Darcy généralisée.

Inconnues

- Contrainte σ , porosité ϕ , pression P_w ou $P_f = S_w P_w + S_o P_o$. $R = (\phi, P_f, \sigma)$.
- Saturations S_w, S_o . $S = (S_w, S_o)$.

Points principaux

Objectif

- Simulation d'écoulement diphasique non compositionnel dans une géométrie variable.

Lois

- Elasto-viscoplasticité.
- Equilibre mécanique du bassin.
- Conservation de masse.
- Vitesse de Darcy généralisée.

Inconnues

- Contrainte σ , porosité ϕ , pression P_w ou $P_f = S_w P_w + S_o P_o$. $R = (\phi, P_f, \sigma)$.
- Saturations S_w, S_o . $S = (S_w, S_o)$.

Découplage pression-saturation

Cas général $\rho_w = \rho_w(P_w, T)$, $\rho_o = \rho_o(P_o, T)$,
($\rho_f = S_w\rho_w + S_o\rho_o$).

Découplage pression-saturation

Cas général $\rho_w = \rho_w(P_w, T)$, $\rho_o = \rho_o(P_o, T)$,
 $(\rho_f = S_w \rho_w + S_o \rho_o)$.

$$(F) \quad \left\{ \begin{array}{l} \frac{d\phi}{dt} = -\beta(\phi, \sigma) \frac{\partial \sigma}{\partial t} - \alpha(\phi, \sigma) \sigma \\ \frac{\partial}{\partial z} (\sigma + P_f) = (\phi \rho_f + (1 - \phi) \rho_s) g, \\ \frac{\partial}{\partial t} (\rho_w S_w \phi) + \text{div}(\rho_w S_w \phi \vec{V}_w) = \rho_w q_w, \\ \frac{\partial}{\partial t} (\rho_o S_o \phi) + \text{div}(\rho_o S_o \phi \vec{V}_o) = \rho_o q_o, \\ S_w + S_o = 1. \end{array} \right.$$

$$\vec{U}_\alpha = \phi S_\alpha (\vec{V}_\alpha - \vec{V}_s) = -\eta_\alpha \bar{K} (\nabla P_\alpha - \rho_\alpha g \nabla z), \quad \alpha \in \{w, o\}.$$

Découplage pression-saturation

Cas particulier ρ_w et ρ_o sont constantes.

$$(F) \quad \left\{ \begin{array}{l} \frac{d\phi}{dt} = -\beta(\phi, \sigma) \frac{\partial \sigma}{\partial t} - \alpha(\phi, \sigma) \sigma \\ \frac{\partial}{\partial z} (\sigma + P_f) = (\phi \rho_f + (1 - \phi) \rho_s) g, \\ \frac{\partial}{\partial t} (\rho_w S_w \phi) + \text{div}(\rho_w S_w \phi \vec{V}_w) = \rho_w q_w, \\ \frac{\partial}{\partial t} (\rho_o S_o \phi) + \text{div}(\rho_o S_o \phi \vec{V}_o) = \rho_o q_o, \\ S_w + S_o = 1. \end{array} \right.$$

Découplage pression-saturation

Cas particulier ρ_w et ρ_o sont constantes.

$$(F) \quad \left\{ \begin{array}{l} \frac{d\phi}{dt} = -\beta(\phi, \sigma) \frac{\partial \sigma}{\partial t} - \alpha(\phi, \sigma) \sigma, \\ \frac{\partial}{\partial z} (\sigma + P_f) = (\phi \rho_f + (1 - \phi) \rho_s) g, \\ \frac{\partial}{\partial t} (S_w \phi) + \text{div}(S_w \phi \vec{V}_w) = q_w, \\ \frac{\partial}{\partial t} (S_o \phi) + \text{div}(S_o \phi \vec{V}_o) = q_o, \\ S_w + S_o = 1. \end{array} \right.$$

Découplage pression-saturation

Réécriture par la vitesse totale $\vec{V}_T = S_w \vec{V}_w + S_o \vec{V}_o$

$$(F) \quad \left\{ \begin{array}{l} \frac{d\phi}{dt} = -\beta(\phi, \sigma) \frac{\partial \sigma}{\partial t} - \alpha(\phi, \sigma) \sigma, \\ \frac{\partial}{\partial z} (\sigma + P_f) = (\phi \rho_f + (1 - \phi) \rho_s) g, \\ \frac{\partial \phi}{\partial t} + \text{div}(\phi \vec{V}_T) = q_w + q_o, \\ \frac{\partial}{\partial t} (S_o \phi) + \text{div}(S_o \phi \vec{V}_o) = q_o, \\ S_w + S_o = 1. \end{array} \right.$$

$$\vec{U}_T = \vec{U}_o + \vec{U}_w.$$

Découplage pression-saturation

Découplage :

$$\begin{aligned}
 (G) \quad & \left\{ \begin{aligned} \frac{d\phi}{dt} &= -\beta(\phi, \sigma) \frac{\partial \sigma}{\partial t} - \alpha(\phi, \sigma) \sigma, \\ \frac{\partial}{\partial z}(\sigma + P_f) &= (\phi \rho_f + (1 - \phi) \rho_s) g, \\ \frac{\partial \phi}{\partial t} + \operatorname{div}(\phi \vec{V}_T) &= q_w + q_o. \end{aligned} \right. \\
 (H) \quad & \left\{ \begin{aligned} \frac{\partial}{\partial t}(S_o \phi) + \operatorname{div}(S_o \phi \vec{V}_o) &= q_o, \\ S_o + S_w &= 1. \end{aligned} \right.
 \end{aligned}$$

Découplage pression-saturation

Découplage :

$$\begin{aligned}
 (G) \quad & \left\{ \begin{array}{l} \frac{d\phi}{dt} = -\beta(\phi, \sigma) \frac{\partial \sigma}{\partial t} - \alpha(\phi, \sigma) \sigma, \\ \frac{\partial}{\partial z} (\sigma + P_f) = (\phi \rho_f + (1 - \phi) \rho_s) g, \\ \frac{\partial \phi}{\partial t} + \text{div}(\phi \vec{V}_T) = q_w + q_o. \end{array} \right. \\
 (H) \quad & \left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial}{\partial t} (S_o \phi) + \text{div}(S_o \phi \vec{V}_o) = q_o, \\ S_o + S_w = 1. \end{array} \right.
 \end{aligned}$$

$$\vec{U}_o = \frac{\eta_o}{\eta_T} \left[\vec{U}_T + \eta_w (\rho_o - \rho_w) \bar{K} g \nabla z + \bar{K} \eta_w (\nabla P_{c_w} - \nabla P_{c_o}) \right].$$

Découplage pression-saturation

Découplage :

$$\begin{array}{l}
 (G) \\
 (H)
 \end{array}
 \left\{ \begin{array}{l}
 \frac{d\phi}{dt} = -\beta(\phi, \sigma) \frac{\partial \sigma}{\partial t} - \alpha(\phi, \sigma) \sigma, \\
 \frac{\partial}{\partial z} (\sigma + P_f) = (\phi \rho_f + (1 - \phi) \rho_s) g, \\
 \frac{\partial \phi}{\partial t} + \text{div}(\phi \vec{V}_T) = q_w + q_o. \\
 \frac{\partial}{\partial t} (S_o \phi) + \text{div}(S_o \phi \vec{V}_o) = q_o, \\
 S_o + S_w = 1.
 \end{array} \right.$$

Bilans

$$R^n = R(t^n), S^n = S(t^n), R^{n+1} = R(t^{n+1}), S^{n+1} = S(t^{n+1}).$$

- Résolution couplée, (R^{n+1}, S^{n+1}) :

$$\begin{pmatrix} G(t^n, R^n, S^n; t^{n+1}, R, S) \\ H(t^n, R^n, S^n; t^{n+1}, R, S) \end{pmatrix} = 0. \quad (1)$$

- Résolution découplée, (R_D^{n+1}, S_D^{n+1}) :

$$\begin{pmatrix} G(t^n, R^n, S^n; t^{n+1}, R, S^n) \\ H(t^n, R^n, S^n; t^{n+1}, R, S) \end{pmatrix} = 0. \quad (2)$$

- Avantages du découplage

Bilans

$$R^n = R(t^n), S^n = S(t^n), R^{n+1} = R(t^{n+1}), S^{n+1} = S(t^{n+1}).$$

- Résolution couplée, (R^{n+1}, S^{n+1}) :

$$\begin{pmatrix} G(t^n, R^n, S^n; t^{n+1}, R, S) \\ H(t^n, R^n, S^n; t^{n+1}, R, S) \end{pmatrix} = 0. \quad (1)$$

- Résolution découplée, (R_D^{n+1}, S_D^{n+1}) :

$$\begin{pmatrix} G(t^n, R^n, S^n; t^{n+1}, R, S^n) \\ H(t^n, R^n, S^n; t^{n+1}, R, S) \end{pmatrix} = 0. \quad (2)$$

- Avantages du découplage

Bilans

$$R^n = R(t^n), S^n = S(t^n), R^{n+1} = R(t^{n+1}), S^{n+1} = S(t^{n+1}).$$

- Résolution couplée, (R^{n+1}, S^{n+1}) :

$$\begin{pmatrix} G(t^n, R^n, S^n; t^{n+1}, R, S) \\ H(t^n, R^n, S^n; t^{n+1}, R, S) \end{pmatrix} = 0. \quad (1)$$

- Résolution découplée, (R_D^{n+1}, S_D^{n+1}) :

$$\begin{pmatrix} G(t^n, R^n, S^n; t^{n+1}, R, S^n) \\ H(t^n, R^n, S^n; t^{n+1}, R, S) \end{pmatrix} = 0. \quad (2)$$

- Avantages du découplage

Pas de besoin des dérivées $\frac{\partial G}{\partial S}, \frac{\partial H}{\partial R}$

Bilans

$$R^n = R(t^n), S^n = S(t^n), R^{n+1} = R(t^{n+1}), S^{n+1} = S(t^{n+1}).$$

- Résolution couplée, (R^{n+1}, S^{n+1}) :

$$\begin{pmatrix} G(t^n, R^n, S^n; t^{n+1}, R, S) \\ H(t^n, R^n, S^n; t^{n+1}, R, S) \end{pmatrix} = 0. \quad (1)$$

- Résolution découplée, (R_D^{n+1}, S_D^{n+1}) :

$$\begin{pmatrix} G(t^n, R^n, S^n; t^{n+1}, R, S^n) \\ H(t^n, R^n, S^n; t^{n+1}, R, S) \end{pmatrix} = 0. \quad (2)$$

- Avantages du découplage
Remplacement du système couplé par deux sous systèmes de taille inférieure.

Bilans

$$R^n = R(t^n), S^n = S(t^n), R^{n+1} = R(t^{n+1}), S^{n+1} = S(t^{n+1}).$$

- Résolution couplée, (R^{n+1}, S^{n+1}) :

$$\begin{pmatrix} G(t^n, R^n, S^n; t^{n+1}, R, S) \\ H(t^n, R^n, S^n; t^{n+1}, R, S) \end{pmatrix} = 0. \quad (1)$$

- Résolution découplée, (R_D^{n+1}, S_D^{n+1}) :

$$\begin{pmatrix} G(t^n, R^n, S^n; t^{n+1}, R, S^n) \\ H(t^n, R^n, S^n; t^{n+1}, R, S) \end{pmatrix} = 0. \quad (2)$$

- Avantages du découplage
Réduction de la non linéarité du problème.

Plan

- 1 **Bassin sédimentaire**
 - Motivation
 - Exemple
- 2 **Migration des hydrocarbures**
 - Eléments du problème
 - Systèmes couplé et découplé
 - Bilans couplé et découplé
- 3 **Résolution**
 - Discrétisation
 - Résolution par VF
- 4 **Résultats Numériques**
 - Résolution couplée
 - Résolution découplée
- 5 **Remarques**

Système de pression-saturation

$$\begin{cases} \frac{\partial \phi}{\partial t} + \operatorname{div}(\phi \vec{V}_T) = q_w + q_o, \\ \frac{\partial}{\partial t}(S_o \phi) + \operatorname{div}(S_o \phi \vec{V}_o) = q_o. \end{cases}$$

$$\begin{cases} \frac{d}{dt} \int_{\Omega_k} \phi + \int_{\partial \Omega_k} \vec{U}_T \cdot \vec{n} = \int_{\Omega_k} q_w + q_o. \\ \frac{d}{dt} \int_{\Omega_k} S_o \phi + \int_{\partial \Omega_k} \vec{U}_o \cdot \vec{n} = \int_{\Omega_k} q_o. \end{cases}$$

$$\begin{cases} \operatorname{vol}_k^{n+1} \phi_k^{n+1} - \operatorname{vol}_k^n \phi_k^n \\ + \Delta t^n \sum_{\delta \in \partial \Omega_k} A(\delta) U_{T,\delta}^{n+1,n} - \Delta t^n (Q_{w,k} + Q_{o,k}) = 0. \\ \operatorname{vol}_k^{n+1} S_{o,k}^{n+1} \phi_k^{n+1} - \operatorname{vol}_k^n S_{o,k}^n \phi_k^n \\ + \Delta t^n \sum_{\delta \in \partial \Omega_k} A(\delta) U_{o,\delta}^{n+1,n+1} - \Delta t^n Q_{o,k} = 0. \end{cases}$$

Système de pression-saturation

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial \phi}{\partial t} + \operatorname{div}(\phi \vec{V}_T) = q_w + q_o, \\ \frac{\partial}{\partial t} (S_o \phi) + \operatorname{div}(S_o \phi \vec{V}_o) = q_o. \end{array} \right.$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{d}{dt} \int_{\Omega_k} \phi + \int_{\partial \Omega_k} \vec{U}_T \cdot \vec{n} = \int_{\Omega_k} q_w + q_o. \\ \frac{d}{dt} \int_{\Omega_k} S_o \phi + \int_{\partial \Omega_k} \vec{U}_o \cdot \vec{n} = \int_{\Omega_k} q_o. \end{array} \right.$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \operatorname{vol}_k^{n+1} \phi_k^{n+1} - \operatorname{vol}_k^n \phi_k^n \\ + \Delta t^n \sum_{\delta \in \partial \Omega_k} A(\delta) U_{T,\delta}^{n+1,n} - \Delta t^n (Q_{w,k} + Q_{o,k}) = 0. \\ \operatorname{vol}_k^{n+1} S_{o,k}^{n+1} \phi_k^{n+1} - \operatorname{vol}_k^n S_{o,k}^n \phi_k^n \\ + \Delta t^n \sum_{\delta \in \partial \Omega_k} A(\delta) U_{o,\delta}^{n+1,n+1} - \Delta t^n Q_{o,k} = 0. \end{array} \right.$$

Système de pression-saturation

$$\begin{cases} \frac{\partial \phi}{\partial t} + \operatorname{div}(\phi \vec{V}_T) = q_w + q_o, \\ \frac{\partial}{\partial t}(S_o \phi) + \operatorname{div}(S_o \phi \vec{V}_o) = q_o. \end{cases}$$

$$\begin{cases} \frac{d}{dt} \int_{\Omega_k} \phi + \int_{\partial\Omega_k} \vec{U}_T \cdot \vec{n} = \int_{\Omega_k} q_w + q_o. \\ \frac{d}{dt} \int_{\Omega_k} S_o \phi + \int_{\partial\Omega_k} \vec{U}_o \cdot \vec{n} = \int_{\Omega_k} q_o. \end{cases}$$

$$\begin{cases} \operatorname{vol}_k^{n+1} \phi_k^{n+1} - \operatorname{vol}_k^n \phi_k^n \\ + \Delta t^n \sum_{\delta \in \partial\Omega_k} A(\delta) U_{T,\delta}^{n+1,n} - \Delta t^n (Q_{w,k} + Q_{o,k}) = 0. \\ \operatorname{vol}_k^{n+1} S_{o,k}^{n+1} \phi_k^{n+1} - \operatorname{vol}_k^n S_{o,k}^n \phi_k^n \\ + \Delta t^n \sum_{\delta \in \partial\Omega_k} A(\delta) U_{o,\delta}^{n+1,n+1} - \Delta t^n Q_{o,k} = 0. \end{cases}$$

Propriétés théoriques

ϕ constante, $\vec{V}_s = 0$, maillage fixe (réservoir).

$$\begin{cases} \operatorname{div}(\vec{U}_T) = q_w + q_o, \\ \phi \frac{\partial S_o}{\partial t} + \operatorname{div}(\vec{U}_o) = q_o, \\ S_o + S_w = 1. \end{cases}$$

- Majoration L^2 de la pression.
- Existence d'une solution discrète du système découplé.
- Stabilité L^∞ du schéma sous une condition CFL.
- Convergence au sens faible (Pb : non linéarité ...).

Sinon :



Propriétés théoriques

ϕ constante, $\vec{V}_s = 0$, maillage fixe (réservoir).

$$\begin{cases} \operatorname{div}(\vec{U}_T) = q_w + q_o, \\ \phi \frac{\partial S_o}{\partial t} + \operatorname{div}(\vec{U}_o) = q_o, \\ S_o + S_w = 1. \end{cases}$$

- Majoration L^2 de la pression.
- Existence d'une solution discrète du système découplé.
- Stabilité L^∞ du schéma sous une condition CFL.
- Convergence au sens faible (Pb : non linéarité ...).

Sinon :



Propriétés théoriques

ϕ constante, $\vec{V}_s = 0$, maillage fixe (réservoir).

$$\begin{cases} \operatorname{div}(\vec{U}_T) = q_w + q_o, \\ \phi \frac{\partial S_o}{\partial t} + \operatorname{div}(\vec{U}_o) = q_o, \\ S_o + S_w = 1. \end{cases}$$

- Majoration L^2 de la pression.
- Existence d'une solution discrète du système découplé.
- Stabilité L^∞ du schéma sous une condition CFL.
- Convergence au sens faible (Pb : non linéarité ...).

Sinon :



Propriétés théoriques

ϕ constante, $\vec{V}_s = 0$, maillage fixe (réservoir).

$$\begin{cases} \operatorname{div}(\vec{U}_T) = q_w + q_o, \\ \phi \frac{\partial S_o}{\partial t} + \operatorname{div}(\vec{U}_o) = q_o, \\ S_o + S_w = 1. \end{cases}$$

- Majoration L^2 de la pression.
- Existence d'une solution discrète du système découplé.
- Stabilité L^∞ du schéma sous une condition CFL.
- Convergence au sens faible (Pb : non linéarité ...).

Sinon :



Propriétés théoriques

ϕ constante, $\vec{V}_s = 0$, maillage fixe (réservoir).

$$\begin{cases} \operatorname{div}(\vec{U}_T) = q_w + q_o, \\ \phi \frac{\partial S_o}{\partial t} + \operatorname{div}(\vec{U}_o) = q_o, \\ S_o + S_w = 1. \end{cases}$$

- Majoration L^2 de la pression.
- Existence d'une solution discrète du système découplé.
- Stabilité L^∞ du schéma sous une condition CFL.
- Convergence au sens faible (Pb : non linéarité ...).

Sinon :



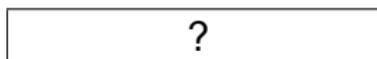
Propriétés théoriques

ϕ constante, $\vec{V}_s = 0$, maillage fixe (réservoir).

$$\begin{cases} \operatorname{div}(\vec{U}_T) = q_w + q_o, \\ \phi \frac{\partial S_o}{\partial t} + \operatorname{div}(\vec{U}_o) = q_o, \\ S_o + S_w = 1. \end{cases}$$

- Majoration L^2 de la pression.
- Existence d'une solution discrète du système découplé.
- Stabilité L^∞ du schéma sous une condition CFL.
- Convergence au sens faible (Pb : non linéarité ...).

Sinon :

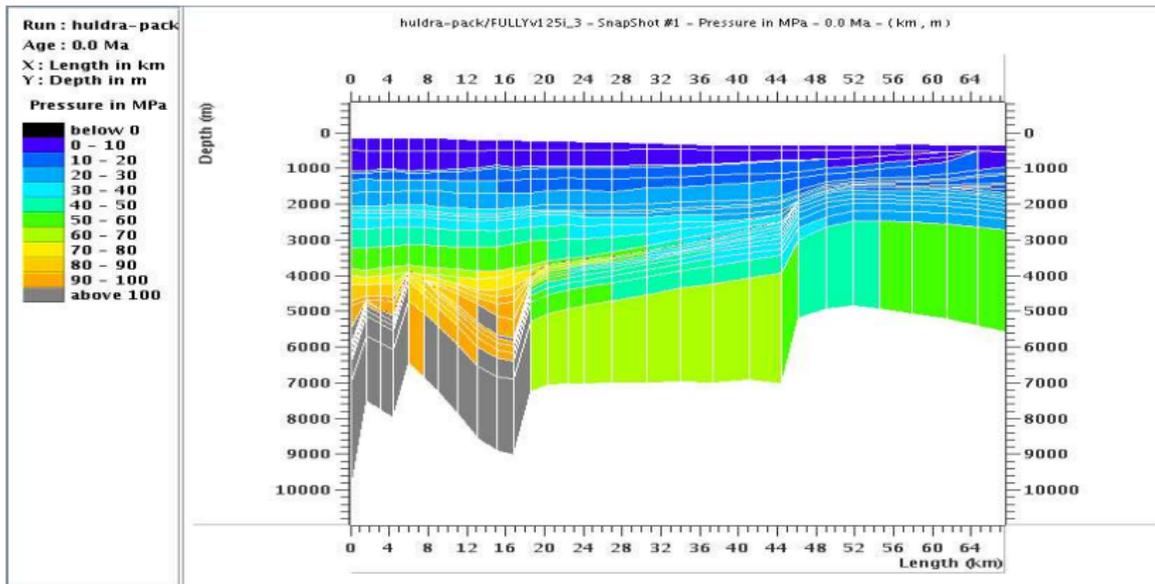


Plan

- 1 **Bassin sédimentaire**
 - Motivation
 - Exemple
- 2 **Migration des hydrocarbures**
 - Eléments du problème
 - Systèmes couplé et découplé
 - Bilans couplé et découplé
- 3 **Résolution**
 - Discrétisation
 - Résolution par VF
- 4 **Résultats Numériques**
 - Résolution couplée
 - Résolution découplée
- 5 **Remarques**

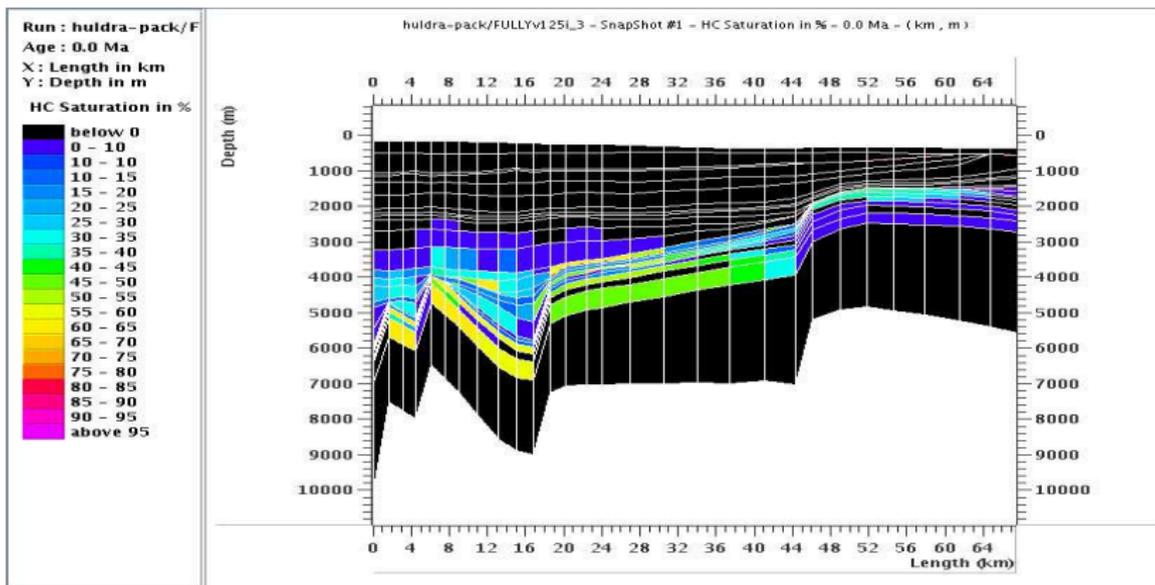
Résolution couplée

Pression



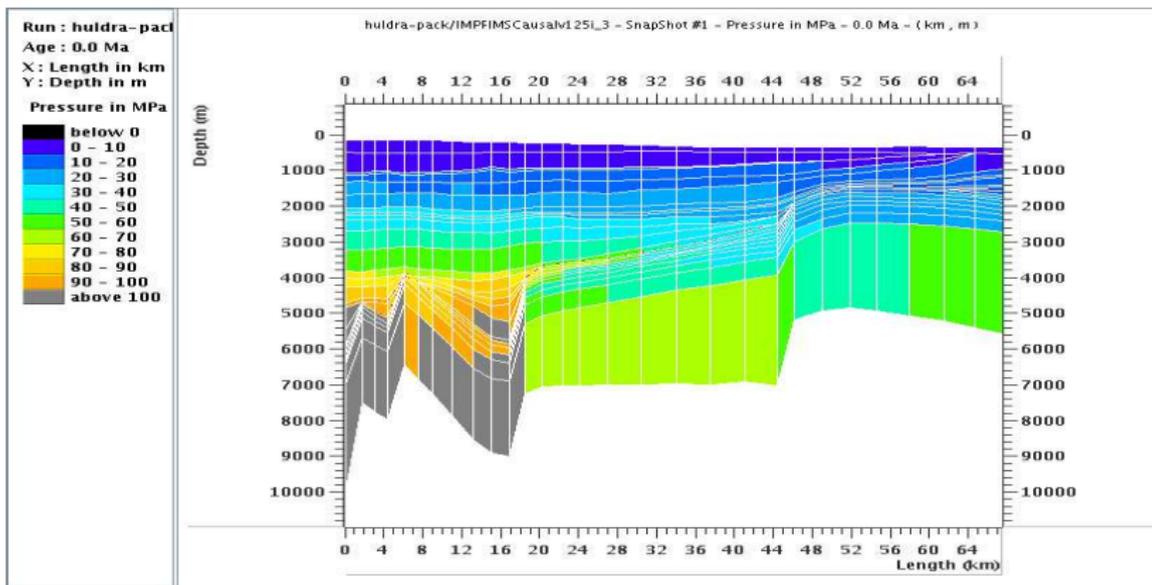
Résolution couplée

Saturation d'huile



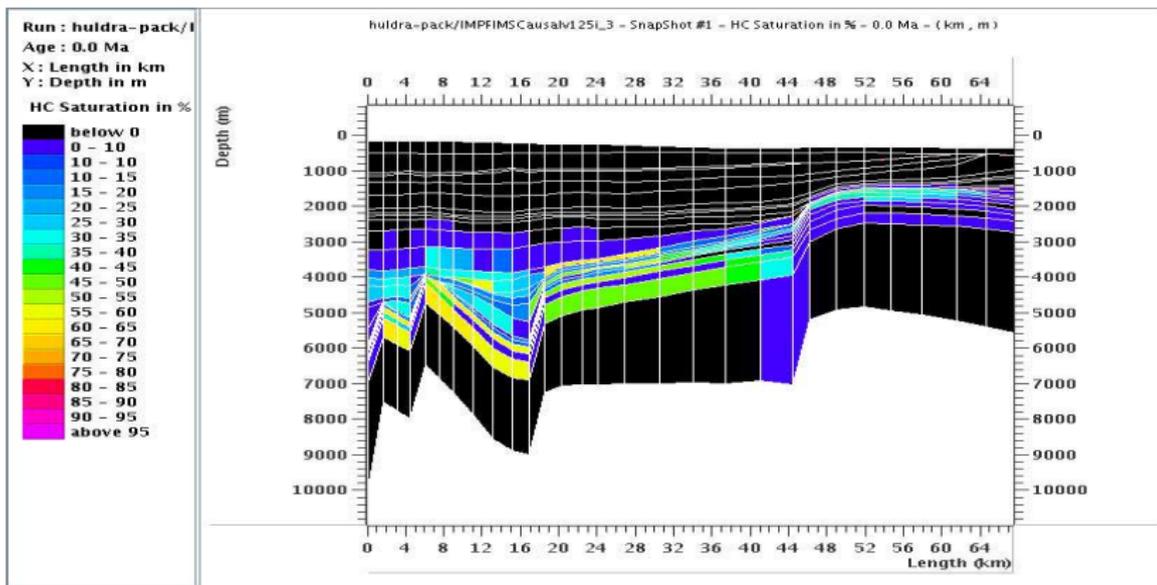
Résolution découplée

Pression



Résolution découpée

Saturation d'huile



Plan

- 1 **Bassin sédimentaire**
 - Motivation
 - Exemple
- 2 **Migration des hydrocarbures**
 - Eléments du problème
 - Systèmes couplé et découplé
 - Bilans couplé et découplé
- 3 **Résolution**
 - Discrétisation
 - Résolution par VF
- 4 **Résultats Numériques**
 - Résolution couplée
 - Résolution découplée
- 5 **Remarques**

Comportement numérique du découplage

- L'erreur sur la pression est essentiellement dans les régions de forte pression.
- L'erreur sur les saturations est essentiellement sur le front de migration.
- Moins d'itération de Newton (et de solveur linéaire).

Comportement numérique du découplage

- L'erreur sur la pression est essentiellement dans les régions de forte pression.
- L'erreur sur les saturations est essentiellement sur le front de migration.
- Moins d'itération de Newton (et de solveur linéaire).

Comportement numérique du découplage

- L'erreur sur la pression est essentiellement dans les régions de forte pression.
- L'erreur sur les saturations est essentiellement sur le front de migration.
- Moins d'itération de Newton (et de solveur linéaire).