

# 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

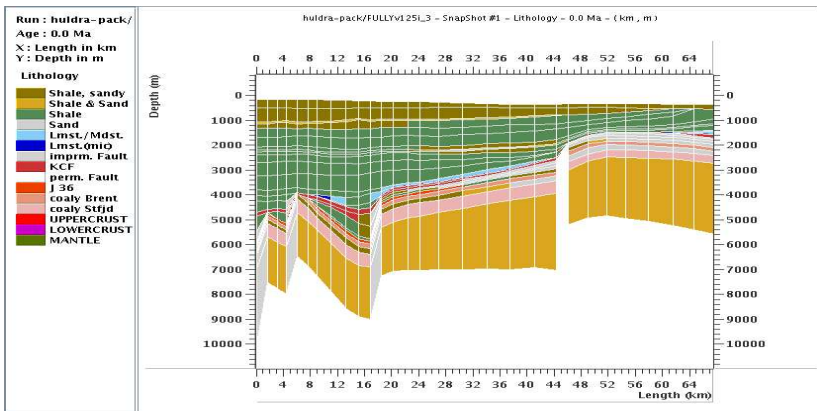
- Formation et compaction des couches géologiques (Lithologie).
- Formation et migration des hydrocarbures.
  - Température du bassin.
  - Craquage des matières organiques.
  - Flux et ségrégation des fluides.

## Difficulté principale

- Modèles couplés et non linéaires.

Exemple

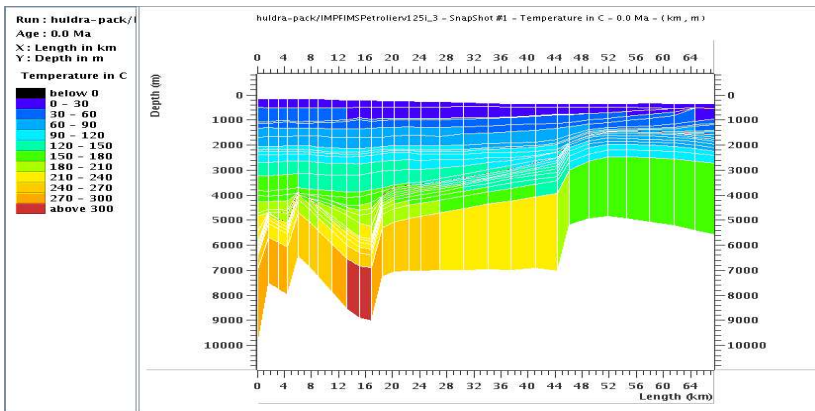
# Lithologie





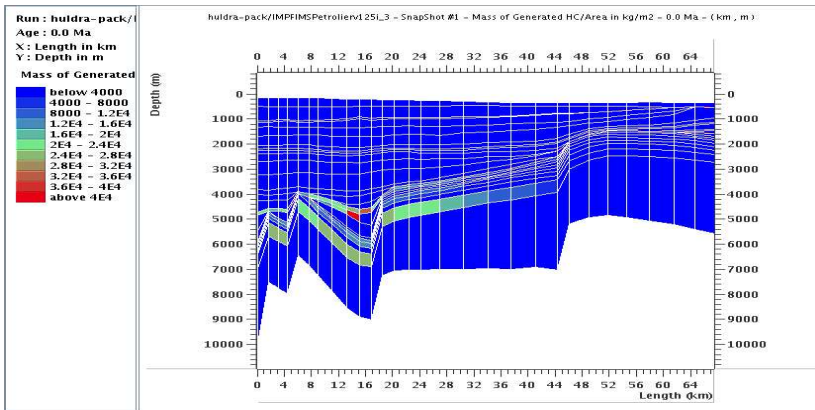
Exemple

# 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  $\sigma$ , porosité  $\phi$ , 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  $\sigma$ , porosité  $\phi$ , 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  $\sigma$ , porosité  $\phi$ , 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  $\rho_w$  et  $\rho_o$  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  $\rho_w$  et  $\rho_o$  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 :

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

# Découplage pression-saturation

Découplage :

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

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

# 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

$\phi$  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  $L^\infty$  du schéma sous une condition CFL.
- Convergence au sens faible (Pb : non linéarité ...).

Sinon :





# Propriétés théoriques

$\phi$  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  $L^\infty$  du schéma sous une condition CFL.
- Convergence au sens faible (Pb : non linéarité ...).

Sinon :



# Propriétés théoriques

$\phi$  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  $L^\infty$  du schéma sous une condition CFL.
- Convergence au sens faible (Pb : non linéarité ...).

Sinon :



# Propriétés théoriques

$\phi$  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  $L^\infty$  du schéma sous une condition CFL.
- Convergence au sens faible (Pb : non linéarité ...).

Sinon :



# Propriétés théoriques

$\phi$  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  $L^\infty$  du schéma sous une condition CFL.
- Convergence au sens faible (Pb : non linéarité ...).

Sinon :



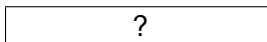
# Propriétés théoriques

$\phi$  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  $L^\infty$  du schéma sous une condition CFL.
- Convergence au sens faible (Pb : non linéarité ...).

Sinon :

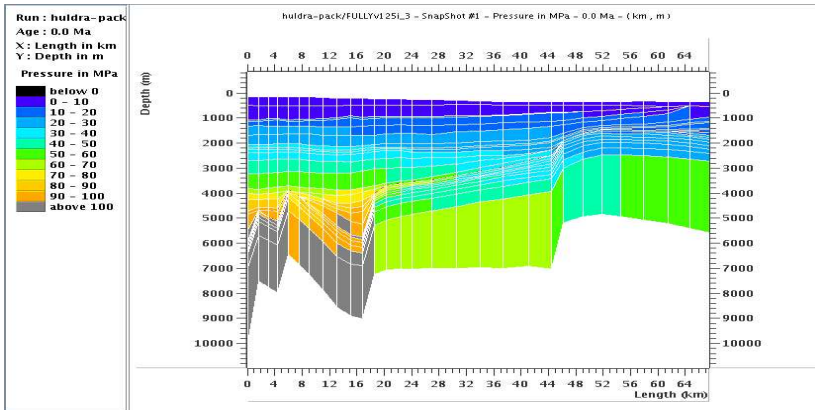


# Plan

- 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**

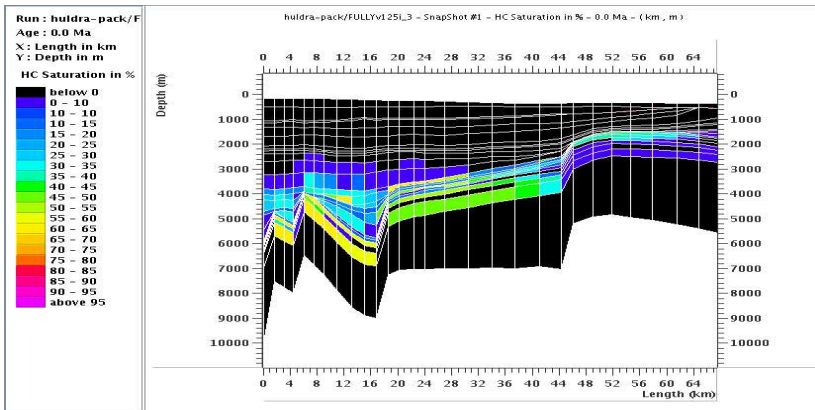
Résolution couplée

# Pression



Résolution couplée

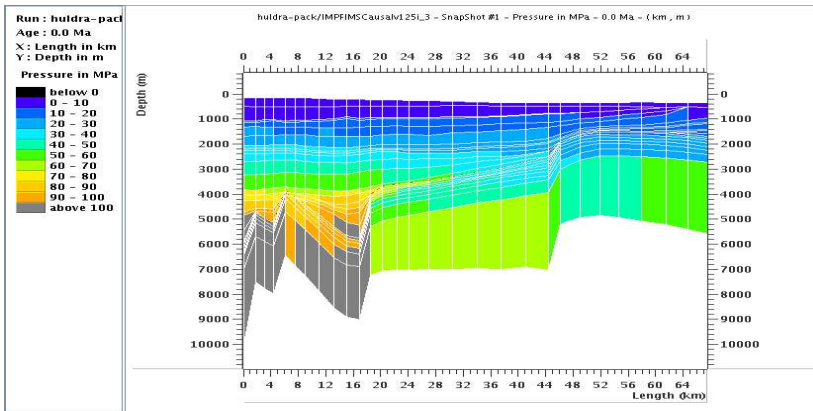
# Saturation d'huile





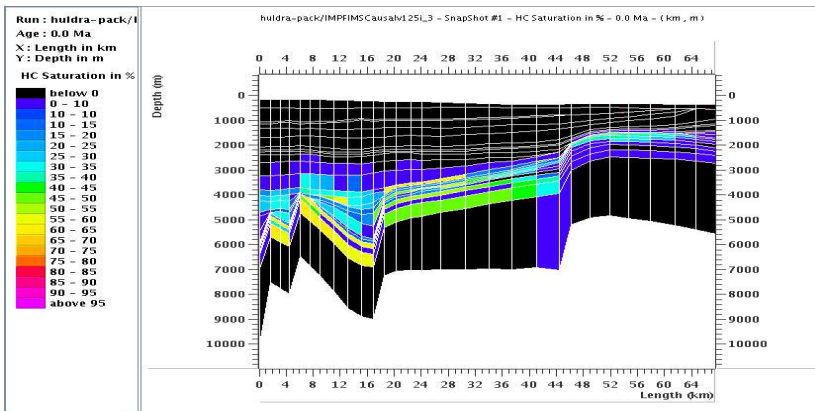
Résolution découplée

# Pression



Résolution découplée

# 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).