

Approximation du système de Stokes ou de Oseen avec une condition de Dirichlet non homogène peu régulière

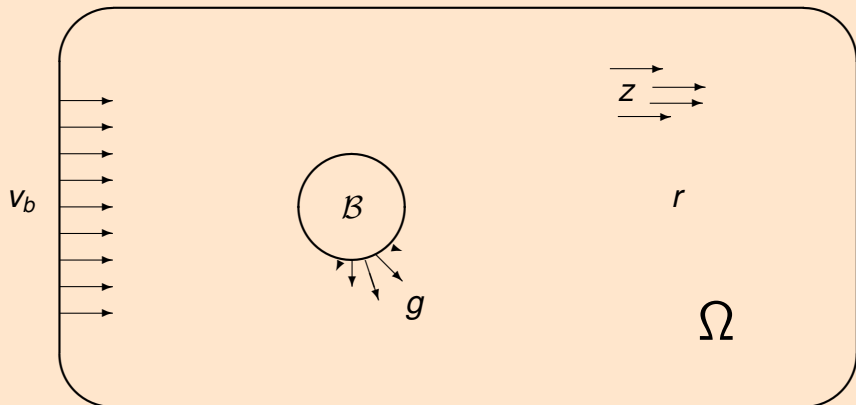
Mehdi Badra

Université Paul Sabatier Toulouse 3, Laboratoire MIP

38e Congrès national d'analyse numérique

31 Mai 2006

Motivation: stabilisation par contrôle frontière



■ Etat d'équilibre (z, r) :

$$-\Delta z + (z \cdot \nabla)z + \nabla r = 0, \quad \nabla \cdot z = 0 \text{ dans } \Omega, \quad z = v_b \text{ sur } \partial\Omega$$

■ Etat perturbé $(z + y(t), r + p(t))$:

$$\partial_t y - \Delta y + (y \cdot \nabla)z + (z \cdot \nabla)y + (y \cdot \nabla)y + \nabla p = 0 \text{ dans } \Omega \times (0, \infty), \\ \nabla \cdot y = 0 \text{ dans } \Omega \times (0, \infty), \quad y = g \text{ sur } \partial\Omega \times (0, \infty) \quad y(0) = y_0.$$

■ Stabilisation:

$$g \in L^2(\partial\Omega \times (0, \infty)) \quad \text{tel que } y(t) \rightarrow 0 \quad \text{quand } t \rightarrow \infty$$

■ Travaux récents:

[Badra 2005], [Raymond 2005], [Barbu, Lascieka, Triggiani 2005]

Problème d'approximation

- Analyse numérique du système de Oseen:

$$\begin{aligned} \partial_t y - \Delta y + (y \cdot \nabla)z + (z \cdot \nabla)y + \nabla p &= 0 \text{ dans } \Omega \times (0, T) \\ \nabla \cdot y &= 0 \text{ dans } \Omega \times (0, T), \quad y = g \text{ sur } \partial\Omega \times (0, T), \quad y(0) = 0, \end{aligned}$$

Etat approché $y_h(t) \in V_h$ tel que $y_h \rightarrow y$ quand $h \rightarrow 0$

- Semi-discrétisation en espace
- Formulation discrète et étude de convergence dans un cadre général. Approximation non conforme possible
- Contrôle frontière peu régulier: $g \in L^p(0, T; L^2(\partial\Omega))$

Limite de l'approche variationnelle classique

- Formulation variationnelle du système de Stokes ($z = 0$):

$$y = w + Dg \quad \text{avec } D : L^2(\partial\Omega) \rightarrow L^2(\Omega) \quad \text{et } (w, p) \in \mathbf{H}_0^1(\Omega) \times L_0^2(\Omega)$$

$$\begin{aligned} \partial_t \int_{\Omega} w(t) \cdot v + \int_{\Omega} \nabla w(t) : \nabla v + \int_{\Omega} p(t) \nabla \cdot v &= \langle f_g(t) | v \rangle, \quad \forall v \in \mathbf{H}_0^1(\Omega) \\ \int_{\Omega} q \nabla \cdot w(t) &= 0 \quad \forall q \in L^2(\Omega) \end{aligned}$$

- Difficultée: $f_g = -D\partial_t g + \Delta Dg$ a priori régulier
- Idée: formulation faible pour $g \cdot n \neq 0$ (travaux récents)

$\partial_t y - \Delta y = 0$ dans $\Omega \times (0, T)$, $y(0) = 0$, $y|_{\partial\Omega} = g \in L^p(0, T; L^2(\partial\Omega))$

- Reformulation abstraite:

$$y' = Ay + (-A)Dg \in L^p(0, T; \mathcal{D}(A^*)'), \quad y(0) = 0$$

$$(\mathcal{D}(A), A) = (H^2(\Omega) \cap H_0^1(\Omega), \Delta) \quad \text{et} \quad D : g \mapsto w \mid \begin{cases} -\Delta w & = 0 \\ w|_{\partial\Omega} & = g \end{cases}$$

- Variation de la constante: $y \in L^p(0, T; L^2(\Omega))$

$$y(t) = \int_0^t e^{A(t-s)} Bg(s) ds, \quad B = (-A)D \in \mathcal{L}(L^2(\partial\Omega), \mathcal{D}(A^*)')$$

- Etat et système discrétisé: $V_h \subset L^2(\Omega)$, $y_h \in L^p(0, T; V_h)$

$$y_h' = A_h y_h + (-A_h) D_h g \in L^p(0, T; V_h), \quad y_h(0) = 0$$

- Formulation par Noyau de Convolution:

$$y_h(t) = \int_0^t e^{A_h(t-s)} B_h g(s) ds, \quad B_h = (-A_h) D_h \in \mathcal{L}(L^2(\partial\Omega), V_h)$$

$$y - y_h = [K_h] * [g], \quad K_h(t) = e^{At} B - e^{A_h t} B_h$$

- Théorie des intégrales singulières et $(A_h, D_h) \rightarrow (A, D)$
[Lasićka 1986]

$$\|y - y_h\|_{L^p(0, \infty; L^2(\Omega))} \leq Ch^{\frac{1}{2}} \|g\|_{L^p(0, \infty; L^2(\partial\Omega))}, \quad 1 < p < +\infty.$$

Exemple 2 : l'équation de Stokes

$$\begin{aligned} \partial_t y - \Delta y + \nabla p &= 0, \quad \nabla \cdot y = 0 \quad \text{dans } \Omega \times (0, T), \\ y(0) &= 0, \quad y|_{\partial\Omega} = g \in L^p(0, T; L^2(\partial\Omega)) \end{aligned}$$

- Espace de Stokes:

$$V_n^0(\Omega) = \{y \in L^2(\Omega) \mid \nabla \cdot y = 0, \quad y \cdot n = 0 \text{ sur } \partial\Omega\}$$

- Projecteur orthogonal: $P : \mathbf{L}^2(\Omega) \rightarrow V_n^0(\Omega)$
- Opérateur de Stokes sur $V_n^0(\Omega)$:

$$(\mathcal{D}(A), A) = (\mathbf{H}^2(\Omega) \cap V_0^1(\Omega), P\Delta)$$

- Relèvement: $D : g \mapsto w \mid \begin{cases} -\Delta w + \nabla p = 0 \\ \nabla \cdot w = 0, \quad w|_{\partial\Omega} = g \end{cases}$
- Reformulation abstraite: [J.-P. Raymond 2005]

$$\begin{aligned} y &= w + (I - P)Dg, \quad w \in L^p(0, T; V_n^0(\Omega)) \\ w' &= Aw + (-A)PDg \in L^2(0, T; \mathcal{D}(A^*)'), \quad w(0) = 0 \end{aligned}$$

- Système discrétisé: $V_h \subset \mathbf{L}^2(\Omega)$, $P_h : \mathbf{L}^2(\Omega) \rightarrow V_h$

$$y_h = w_h + (I - P_h)D_h g, \quad w_h \in L^p(0, T; V_h),$$

$$w_h' = A_h w_h + (-A_h)P_h D_h g \in L^2(0, T; V_h), \quad w_h(0) = 0$$

- Formulation par Noyau de Convolution:

$$w - w_h = [K_h] * [g], \quad K_h(t) = e^{At}(-A)PD - e^{A_h t}(-A_h)P_h D_h$$

$$y - y_h = [K_h] * [g] + \left((I - P)D - (I - P_h)D_h \right) g$$

- Pour $(A_h, P_h, D_h) \rightarrow (A, P, D)$, montrer

$$\|y - y_h\|_{L^p(0, \infty; L^2(\Omega))} \leq Ch^{\frac{1}{2}} \|g\|_{L^p(0, \infty; L^2(\partial\Omega))}, \quad 1 < p < +\infty$$

Equation d'évolution générale

- X, V, G Hilbert, $V \subset X$, $(\mathcal{D}(A), A)$ sur V et $B \in \mathcal{L}(G, \mathcal{D}(A^*)')$

$$y' = Ay + Bg \in L^p(0, \infty; \mathcal{D}(A^*)'), \quad y(0) = 0$$

- $(V_h)_{h>0}$ Hilbert, $V_h \subset X$ et $A_h \in \mathcal{L}(V_h)$, $B_h \in \mathcal{L}(G, V_h)$

$$y'_h = A_h y_h + B_h g \in L^p(0, \infty; V_h), \quad y_h(0) = 0$$

- Quelles conditions sur (A_h, B_h) pour avoir

$$\|y - y_h\|_{W^{s_2, p_2}(0, \infty; X)} \leq C(h) \|g\|_{W_0^{s_1, p_1}(0, \infty; G)}, \quad \begin{cases} (p_1, p_2) \in [1, \infty]^2 \\ (s_1, s_2) \in \mathbb{R}^2 \end{cases} ?$$

Multiplicateur de Fourier/Noyau de Convolution

$$(1) \quad y' = Ay + Bg, \quad y'_h = A_h y_h + B_h g, \quad y(0) = y_h(0) = 0$$

$$(2) \quad [\widehat{y}] = (i\xi - A)^{-1} B[\widehat{g}](\xi), \quad [\widehat{y}_h] = (i\xi - A_h)^{-1} B_h[\widehat{g}](\xi)$$

$$(3) \quad (y - y_h)(t) = \frac{1}{2\pi} \int_{\mathbb{R}} e^{it\xi} M_h(\xi) [\widehat{g}](\xi) d\xi$$

$$M_h(\xi) = (i\xi - A)^{-1} B - (i\xi - A_h)^{-1} B_h$$

THÉORÈME

$$\text{Si} \quad \|M_h(\xi)\| + |\xi| \|M'_h(\xi)\| \leq C(h), \quad \forall \xi \in \mathbb{R}$$

$$\text{Alors} \quad \|y - y_h\|_{L^p(0, \infty; X)} \leq C_p C(h) \|g\|_{L^p(0, \infty; G)}, \quad p \in]1, \infty[$$

■ Cas $p_1 = p_2$: $\kappa \in \mathbb{R}$

$$(\mathcal{H}_1) : \|M_h(\xi)\| + |\xi| \|M'_h(\xi)\| \leq C(h)/|\xi|^\kappa, \quad \forall \xi \in \mathbb{R}$$

$$D_t^{s+\kappa}(y - y_h)(t) = \frac{1}{2\pi} \int_{\mathbb{R}} e^{it\xi} (\xi/i)^\kappa M_h(\xi) \widehat{D_t^s[g]}(\xi) d\xi$$

$$\|y - y_h\|_{W^{s+\kappa,p}(0,\infty;X)} \leq C_p C(h) \|g\|_{W_0^{s,p}(0,\infty;G)}, \quad p \in]1, \infty[$$

■ Cas $s_1 = s_2$: $\kappa \in \mathbb{R}$ et $\mathcal{S}_\delta = \{\nu \in \mathbb{C} \mid |\arg(\nu)| < \pi/2 + \delta\}$, $\delta > 0$

$$(\mathcal{H}_2) : \|(\nu - A)^{-1}B - (\nu - A_h)^{-1}B_h\| \leq C(h)/|\nu|^\kappa, \quad \forall \nu \in \mathcal{S}_\delta$$

$$D_t^s(y - y_h) = [e^{At}B - e^{A_h t}B_h] * D_t^s[g]$$

$$\|y - y_h\|_{W^{s,p/(1-\kappa p)}(0,\infty;X)} \leq C_p C(h) \|g\|_{W_0^{s,p}(0,\infty;G)}, \quad p \in]1, 1/\kappa[$$

Hypothèse $\mathcal{H}(A, B, A_h, B_h)$

- $(e^{At})_{t>0}$ analytique dans V
- $(e^{A_h t})_{t>0}$ uniformément (en h) analytique dans V_h
- Estimation $A_h \rightarrow A$:

$$\|A^{-1}P - A_h^{-1}P_h\|_{\mathcal{L}(X)} \leq Ch^m, \quad m > 0$$

- $A^{-\gamma}B \in \mathcal{L}(G, V)$, $\gamma \geq 0$
- Inégalité inverse:

$$\|A_h^\kappa B_h\|_{\mathcal{L}(G, V)} \leq Ch^{-m(\bar{\gamma} + \kappa)}, \quad 0 \leq \bar{\gamma} \leq \gamma, \quad \kappa < 1 - \gamma$$

- Estimation $B_h \rightarrow B$:

$$\|A^{\kappa-1}(PB_h - B)\|_{\mathcal{L}(G, V)} \leq Ch^{m(1-\bar{\gamma}-\kappa)}$$

Résultats de convergence

$$\mathcal{H}(A, B, A_h, B_h) \implies (\mathcal{H}_1), (\mathcal{H}_2) \text{ avec } C(h) = Ch^{m(1-\bar{\gamma}-\kappa)}$$

- Résultat de Convergence: $\kappa = 0$

$$\|y - y_h\|_{L^p(0, \infty; X)} \leq Ch^{m(1-\bar{\gamma})} \|g\|_{L^p(0, \infty; G)}, p \in]1, \infty[$$

- Plus généralement, pour $(s, \kappa) \in \mathbb{R} \times [0, 1 - \gamma]$:

$$\|y - y_h\|_{W^{s+\kappa, p}(0, \infty; X)} \leq Ch^{m(1-\bar{\gamma}-\kappa)} \|g\|_{W_0^{s, p}(0, \infty; G)}, p \in]1, \infty[$$

$$\|y - y_h\|_{W^{s, p/(1-\kappa p)}(0, \infty; X)} \leq Ch^{m(1-\bar{\gamma}-\kappa)} \|g\|_{W_0^{s, p}(0, \infty; G)}, p \in]1, 1/\kappa[$$

Méthode Eléments Finis: **FEM**(1, 0)

$$X_h \subset W_h \subset \mathbf{H}^1(\Omega), \quad X_h \subset \mathbf{H}_0^1(\Omega), \quad Q_h \subset L^2(\Omega)$$

$$\text{Inf-Sup}(X_h, Q_h), \quad V_h = \{v_h \in X_h \mid \int_{\Omega} q_h \nabla \cdot v_h = 0 \quad \forall q_h \in Q_h\}$$

- (A_h, D_h) se déduit de la discrétisation du système de Oseen stationnaire:

$$\begin{aligned} \lambda_z y - \Delta y + (z \cdot \nabla) y + (y \cdot \nabla) z + \nabla p &= f \quad \text{dans } \Omega \\ \nabla \cdot y &= 0 \quad \text{dans } \Omega, \quad y = g \quad \text{sur } \partial\Omega \end{aligned}$$

- On montre la convergence $(A_h, D_h) \rightarrow (A, D)$:

$$\begin{aligned} \|((\lambda_z - A)^{-1} P - (\lambda_z - A_h)^{-1} P_h) f\|_0 &\leq Ch^2 \|f\|_0 \\ \|(D - D_h) g\|_0 &\leq Ch^{\frac{1}{2}} \|g\|_{0, \partial\Omega} \end{aligned}$$

$$X_h \subset W_h \subset \mathbf{H}^1(\Omega), X_h \subset \mathbf{H}_0^1(\Omega), Q_h \subset H^1(\Omega)$$

$$\text{Inf-Sup}(X_h, Q_h), V_h = \{v_h \in X_h \mid \int_{\Omega} q_h \nabla \cdot v_h = 0 \forall q_h \in Q_h\}$$

- P_h se déduit de la discrétisation de la décomposition de Helmholtz:

$$y + \nabla q = f, \nabla \cdot y = 0 \text{ dans } \Omega, y \cdot n = 0 \text{ sur } \partial\Omega$$

- On montre la convergence $P_h \rightarrow P$:

$$\|(P - P_h)f\|_0 \leq Ch\|f\|_1$$

Résultats de convergence

■ Système de Oseen:

$$\begin{aligned} \partial_t y - \Delta y + (y \cdot \nabla)z + (z \cdot \nabla)y + \nabla p &= 0 \text{ dans } \Omega \times (0, T) \\ \nabla \cdot y &= 0 \text{ dans } \Omega \times (0, T), \quad y = g \text{ sur } \partial\Omega \times (0, T), \quad y(0) = 0 \end{aligned}$$

■ Formulation discrète:

$$\begin{aligned} y_h &= w_h + (I - P_h)D_h g, \\ w_h' &= A_h w_h + (-A_h)P_h D_h g, \quad w_h(0) = 0 \end{aligned}$$

■ Résultats de convergence: $\forall p \in [1, \infty]$,







$$\|y - y_h\|_{W^{s,p}(0,T;L^2(\Omega))} \leq Ch^{\frac{1}{2}} \ell_{h,p} \|g\|_{W_0^{s,p}(0,T;L^2(\partial\Omega))}$$

où $\ell_{h,p} = |\ln h|$ si $p = 1, \infty$ et $\ell_{h,p} = 1$ sinon

- Approximation du système de Navier-Stokes
- Généralisation au cas Banach:
 - $y(t) \in \mathbf{L}^p(\Omega), g(t) \in \mathbf{L}^p(\partial\Omega)$
 - Notion de \mathcal{R} -bornitude ([Denk, Hieber, Prüss 2003])
- Contrôle par feedback $g(t) = -R^{-1}B^*\Pi P y(t)$

$$A^*\Pi + \Pi A - \Pi B R^{-1} B^* \Pi + I = 0$$

BIBLIOGRAPHIE

-  M. Badra, *Feedback stabilization of 3-D Navier-Stokes Equations based on an extended system*, 2005, to appear Proceedings of the 22nd IFIP TC7 Conference.
-  V. Barbu, I. Lasiecka, R. Triggiani, *Boundary Stabilization of Navier-Stokes Equations*, 2005, to appear in Memoirs of the A.M.S.
-  R. Denk, M. Hieber, J. Prüss, *\mathcal{R} -boundedness, Fourier multipliers and problems of elliptic and parabolic type*, Mem. Amer. Math. Soc., Vol.166, n°788, 2003.
-  I. Lasiecka, *Galerkin approximations of abstract parabolic boundary value problems with rough boundary data— L_p theory*, Math. Comp., Vol.47, n°175, 55–75, 1986.
-  J.-P. Raymond, *Stokes and Navier-Stokes Equations with Nonhomogeneous Boundary Conditions*, 2005, to appear.
-  J.-P. Raymond, *Feedback Boundary Stabilization of the two Dimensional Navier-Stokes Equations*, 2005, to appear in SIAM Cont. Opt.