| EPFL – Automne 2024 | Pr. M. Picasso    |
|---------------------|-------------------|
| Analyse III – PH    | Exercices         |
| Série 1             | 12 septembre 2024 |

## Exercice 1.

On rappelle le théorème suivant (Théorème 1.2 du livre) :

### Théorème 1.

Soit  $\Omega \subset \mathbb{R}^n$  un ouvert.

- 1. Si  $f \in C^2(\Omega)$ , alors  $\Delta f = \operatorname{div}(\operatorname{grad}(f))$ .
- 2. Pour n = 3, si  $f \in \mathcal{C}^2(\Omega)$  et  $F \in (\mathcal{C}^2(\Omega))^3$ , alors  $\operatorname{rot}(\operatorname{grad}(f)) = 0$  et  $\operatorname{div}(\operatorname{rot}(F)) = 0$ .
- 3. Si  $f, g \in C^1(\Omega)$ , alors  $\operatorname{grad}(fg) = f \operatorname{grad}(g) + g \operatorname{grad}(f)$ .
- 4. Si  $f \in C^1(\Omega)$  et  $F \in (C^1(\Omega))^n$ , alors  $\operatorname{div}(fF) = f \operatorname{div}(F) + F \cdot \operatorname{grad}(f)$ .
- 5. Pour n = 3, si  $F \in (\mathcal{C}^2(\Omega))^3$ , alors  $\operatorname{rot}(\operatorname{rot}(F)) = -\Delta F + \operatorname{grad}(\operatorname{div}(F))$ , où  $\Delta F = (\Delta F_1, \Delta F_2, \Delta F_3)$ .
- 6. Pour n = 3, si  $f \in \mathcal{C}^1(\Omega)$  et  $F \in (\mathcal{C}^1(\Omega))^3$ , alors  $\operatorname{rot}(fF) = f \operatorname{rot}(F) + \operatorname{grad}(f) \wedge F$ .

Prouvez les points 3. à 6.

## Exercice 2.

Soient  $k, \rho c_p > 0, v : \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3 \in (\mathcal{C}^1(\mathbb{R}^3))^3$  donnés et soit  $T : \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R} \in \mathcal{C}^2(\mathbb{R}^3)$  qui satisfait l'équation de la chaleur

$$-\operatorname{div}(k\operatorname{grad}(T)) + \rho c_p\operatorname{div}(Tv) = 0. \tag{1}$$

Si  $k = \rho c_p = 1$ , lesquelles de ces affirmations sont-elles correctes?

- 1. Si v = 0,  $T(x_1, x_2, x_3) = \alpha x_1 + \beta x_2 + \gamma x_3$  satisfait (1) pour tous  $\alpha, \beta, \gamma \in \mathbb{R}$ .
- 2. Si  $v(x_1, x_2, x_3) = (0, 0, 1), T(x_1, x_2, x_3) = e^{x_3} + C$  satisfait (1) pour tout  $C \in \mathbb{R}$ .
- 3. Si  $v(x_1, x_2, x_3) = (x_1, 0, 0), T(x_1, x_2, x_3) = e^{\frac{x_1^2}{2}} + C$  satisfait (1) pour tout  $C \in \mathbb{R}$ .

# Exercice 3.

Soient  $\rho, \mu > 0$ ,  $g = (g_1, g_2, g_3) \in \mathbb{R}^3$  et  $v : \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3 \in (\mathcal{C}^2(\mathbb{R}^3))^3$  qui satisfait les équations de Navier-Stokes incompressibles

$$\rho(v_1 \frac{\partial v_1}{\partial x_1} + v_2 \frac{\partial v_1}{\partial x_2} + v_3 \frac{\partial v_1}{\partial x_3}) - \mu \Delta v_1 + \frac{\partial p}{\partial x_1} = \rho g_1, \tag{2}$$

$$\rho(v_1 \frac{\partial v_2}{\partial x_1} + v_2 \frac{\partial v_2}{\partial x_2} + v_3 \frac{\partial v_2}{\partial x_3}) - \mu \Delta v_2 + \frac{\partial p}{\partial x_2} = \rho g_2, \tag{3}$$

$$\rho(v_1 \frac{\partial v_3}{\partial x_1} + v_2 \frac{\partial v_3}{\partial x_2} + v_3 \frac{\partial v_3}{\partial x_3}) - \mu \Delta v_3 + \frac{\partial p}{\partial x_3} = \rho g_3, \tag{4}$$

$$\frac{\partial v_1}{\partial x_1} + \frac{\partial v_2}{\partial x_2} + \frac{\partial v_3}{\partial x_3} = 0. {5}$$

Si  $\mu = \rho = 1$  et g = 0, lesquelles de ces affirmations sont-elles correctes?

1. 
$$v(x_1, x_2, x_3) = (\frac{x_2^2}{2}, 0, 0), p(x_1, x_2, x_3) = x_1 \text{ satisfont (2)-(5)}.$$

2. 
$$v(x_1, x_2, x_3) = (\frac{x_1^2 + x_2^2}{4}, 0, 0), p(x_1, x_2, x_3) = x_1 \text{ satisfont (2)-(5)}.$$

### Exercice 4.

Soient  $\lambda, \mu > 0$  (coefficients de Lamé),  $f : \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3 \in (\mathcal{C}(\mathbb{R}^3))^3$  (force) donnés et soit  $u : \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3 \in (\mathcal{C}^2(\mathbb{R}^3))^3$  (déformation). Le tenseur des contraintes est la matrice symétrique  $\sigma \in \mathbb{R}^{3\times 3}$  définie par  $\sigma_{ij} = \mu(\frac{\partial u_i}{\partial x_j} + \frac{\partial u_j}{\partial x_i}) + \lambda \operatorname{div}(u)\delta_{ij}, i, j = 1, 2, 3$  (ici,  $\delta_{ij} = 1$  si i = j, 0 sinon). Les équations de l'élasticité linéaire sont données par :

$$\frac{\partial \sigma_{11}}{\partial x_1} + \frac{\partial \sigma_{12}}{\partial x_2} + \frac{\partial \sigma_{13}}{\partial x_3} + f_1 = 0, \tag{6}$$

$$\frac{\partial \sigma_{11}}{\partial x_1} + \frac{\partial \sigma_{12}}{\partial x_2} + \frac{\partial \sigma_{13}}{\partial x_3} + f_1 = 0,$$

$$\frac{\partial \sigma_{21}}{\partial x_1} + \frac{\partial \sigma_{22}}{\partial x_2} + \frac{\partial \sigma_{23}}{\partial x_3} + f_2 = 0,$$

$$\frac{\partial \sigma_{31}}{\partial x_1} + \frac{\partial \sigma_{32}}{\partial x_2} + \frac{\partial \sigma_{33}}{\partial x_3} + f_3 = 0.$$
(8)

$$\frac{\partial \sigma_{31}}{\partial x_1} + \frac{\partial \sigma_{32}}{\partial x_2} + \frac{\partial \sigma_{33}}{\partial x_3} + f_3 = 0.$$
 (8)

Soient  $v, w \in \mathbb{R}^3$  et soit  $x = (x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3$ . Déterminez lesquelles de ces affirmations sont correctes.

- 1. Les équations (6)-(8) peuvent s'écrire  $\mu \Delta u + (\lambda + \mu) \operatorname{grad}(\operatorname{div}(u)) + f = 0$ .
- 2. Les équations (6)-(8) peuvent s'écrire  $\mu \operatorname{rot}(\operatorname{rot}(u)) + (\lambda + 2\mu) \operatorname{grad}(\operatorname{div}(u)) + f = 0$ .
- 3. Si f = 0,  $u(x) = v + w \wedge x$  est solution de (6)-(8).
- 4. Si f = 0,  $u(x) = (x_2, 0, 0)$  est solution de (6)-(8).
- 5. Si f = 0,  $u(x) = \frac{1}{2}(x_1, x_2, 0)$  est solution de (6)-(8).