

Équations aux dérivées partielles

Modèle de milieu poreux déformable : Existence de solution faible

Soulève Kane

Institut de Mathématiques, Université de Neuchâtel, 11, rue Emile-Argand, CH-2000 Neuchâtel, Suisse

Reçu le 7 juin 2007 ; accepté après révision le 13 octobre 2008

Disponible sur Internet le 6 novembre 2008

Présenté par Jean-Michel Bony

Résumé

On démontre l'existence de solution faible pour un modèle de milieu poreux déformable. Ce modèle est décrit par l'équation $\frac{\partial w}{\partial t} - \Delta \Gamma(w) + \frac{\partial}{\partial z} \lambda(w) = 0$ sur un domaine Ω borné régulier, avec une condition initiale et de Dirichlet homogène. Les fonctions Γ et λ sont nulles à l'origine de classe C^1 et croissantes. La preuve utilise un résultat de compacité de Dubinskii que nous avons généralisé. **Pour citer cet article :** *S. Kane, C. R. Acad. Sci. Paris, Ser. I 346 (2008).*

© 2008 Académie des sciences. Publié par Elsevier Masson SAS. Tous droits réservés.

Abstract

Swelling porous media model: Existence of a weak solution. The existence of solution for a swelling porous media model is presented. This model is described by the equation $\frac{\partial w}{\partial t} - \Delta \Gamma(w) + \frac{\partial}{\partial z} \lambda(w) = 0$ on a bounded regular domain Ω , with a initial and homogeneous Dirichlet condition. The functions Γ and λ vanish at the origin and are increasing and C^1 . **To cite this article:** *S. Kane, C. R. Acad. Sci. Paris, Ser. I 346 (2008).*

© 2008 Académie des sciences. Publié par Elsevier Masson SAS. Tous droits réservés.

1. Modèle

Soit Ω un domaine borné et assez régulier contenant les trois phases, solide, liquide et gazeuse d'une substance. On note ϕ une phase de Ω et s la phase solide ; ρ^ϕ la masse volumique apparente de la phase ϕ . En utilisant l'expression de la dérivée partielle pour la phase ϕ et la phase s , on a

$$\frac{D\rho^\phi}{D^s t} - \frac{\rho^\phi}{\rho_d} \frac{D\rho_d}{D^s t} + \text{Grad}[\rho^\phi(v^\phi - v^s)] : F^{-1} = f_\phi$$

où Grad désigne l'opérateur gradient par rapport à un état de référence qui est fixe, v^ϕ la vitesse par rapport à la phase ϕ , F le tenseur de déformation, ρ_d la densité apparente sèche du sol, voir [7,8]. Donc

$$\rho_d \frac{D(\rho^\phi / \rho_d)}{D^s t} + \text{Grad}[\rho^\phi(v^\phi - v^s)] : F^{-1} = f_\phi. \quad (1)$$

Adresse e-mail : souleye.kane@unine.ch.

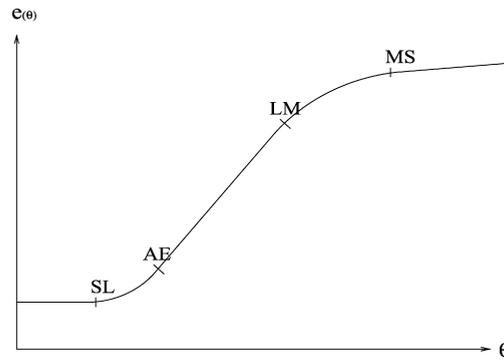


Fig. 1. Courbe de retrait de vertisol et points caractéristiques du modèle de Braudeau (1988).

En posant $v_{\phi/s}$ la vitesse relative de la phase ϕ par rapport à la phase solide, l'équation ci-dessus devient

$$\rho_d \frac{D(\rho^\phi / \rho_d)}{D^s t} + \text{Grad}[\rho^\phi v_{\phi/s}] : F^{-1} = f_\phi. \quad (2)$$

Dans notre modèle physique, on a $\rho^\phi = \rho\theta$, ϕ est la phase fluide et $\theta v_{\phi/s} = q_s$ est la vitesse de filtration du fluide par rapport à la phase solide. On a par la loi de Darcy généralisée

$$q = -K(\theta) \text{grad } H(\theta),$$

$$q_s = F^{-1} q = -F^{-1} K(\theta) (\text{Grad } H(\theta)) \cdot F^{-1}.$$

Notons $e = \rho_s / \rho_d - 1$, $K_s = F^{-1} K$, $\Theta = \theta \rho_s / \rho_d$. Comme $\rho = 1$ pour l'eau, l'équation d'écoulement pour un milieu poreux déformable devient

$$\frac{1}{1+e} \frac{D\Theta}{D^s t} - \text{Grad}[K_s(\Theta) (\text{Grad}(H(\Theta))) \cdot F^{-1}] : F^{-1} = f_1 \quad (3)$$

avec $H = h - z + h_p$. La quantité $h(s) = -\frac{1}{\alpha}(s^{-1/m} - 1)^{1/n}$ est le potentiel matriciel donné par Van Genuchten [9]; α, m, n étant des paramètres. La valeur z désigne le potentiel gravitationnel, h_p le potentiel de surcharge donné en coordonnée matérielle, $K_s(\Theta)$ la conductivité hydraulique relative à la phase solide donnée par Van Genuchten, $e = e(\Theta)$ obtenue avec le modèle de retrait de vertisol de E. Braudeau [1] (voir Fig. 1). Considérons une déformation du type $F = g(\Theta)^{-1} I$, $K_s(\Theta) = k(\Theta) I$ avec $g(\Theta) = (\frac{1+e(\Theta)}{1+e_r})^{-1/3}$, $k(s) = k_s s^L (1 - (1 - s^{L/m})^m)^2$; L étant un paramètre (voir dans [4]). En supposant qu'il n'y a pas de terme source et en posant

$$w = l(\Theta) = \int_0^\Theta \frac{1}{(1+e(s))g(s)} ds, \quad \gamma(\Theta) = \int_0^\Theta k(s)g(s)h'(s) ds,$$

$$\Theta = l^{-1}(w), \quad \Gamma(w) = \gamma(l^{-1}(w)), \quad \lambda(w) = k(l^{-1}(w))g(l^{-1}(w))$$

l'équation (3) donne

$$\frac{\partial w}{\partial t} - \Delta \Gamma(w) + \frac{\partial}{\partial z} \lambda(w) = 0 \quad \text{dans } \Omega \times]0, T[, \quad (4)$$

$$w(x, t) = 0 \quad \text{sur } \partial\Omega \times]0, T[, \quad (5)$$

$$w(x, 0) = w_0(x) \quad \text{dans } \Omega. \quad (6)$$

2. Formulation faible

Pour $p > 2$, on suppose qu'il existe $q \in]0, p - 1]$ tel que

$$\Gamma(s) \leq s^q, \quad \lambda(s) \leq s^q. \quad (7)$$

Download English Version:

<https://daneshyari.com/en/article/4671091>

Download Persian Version:

<https://daneshyari.com/article/4671091>

[Daneshyari.com](https://daneshyari.com)