

# Méthodes Numériques II

## Chapitre 4: Equations aux Dérivées Partielles

### *Exercices - épisode 2* version du 2026/03/10 à 12:35:52

#### EXERCICE 1 : exercice 2, partiel 2, 2017/2018

Soient  $\alpha, \beta, D$  trois réels,  $D > 0$ , et  $f$  une fonction définie sur  $[a; b]$  à valeurs réelles. On souhaite résoudre numériquement le problème suivant

$$-Du''(x) + u(x) = f(x), \quad \forall x \in ]a; b[, \quad (1.1)$$

$$u(a) = \alpha. \quad (1.2)$$

$$3u(b) + u'(b) = \beta, \quad (1.3)$$

- Q. 1** a. Quelles sont les données du problème (1.1) à (1.3)? (préciser le type de chaque donnée : réel, entier, fonction, vecteur, ...)
- b. Quelles sont les inconnues du problème (1.1) à (1.3)? (préciser le type)
- c. Quelles sont les conditions initiales?
- d. Quelles sont les conditions aux limites?
- 

- Q. 2** a. Expliquer ce qu'est une discrétisation régulière de l'intervalle  $[a; b]$  avec  $N$  pas de discrétisation en espace.
- b. Ecrire la fonction (algorithmique ou Matlab) DISREG permettant d'obtenir cette discrétisation.
- 

On note  $x_i, i \in \llbracket 0, N \rrbracket$  cette discrétisation. On souhaite résoudre (1.1) à l'aide du schéma numérique

$$-D \frac{u_{i+1} - 2u_i + u_{i-1}}{\Delta x^2} + u_i = f_i. \quad (1.4)$$

- Q. 3** a. Expliquer comment le schéma (1.4) a été obtenu à partir de (1.1) et préciser ce que représentent les termes  $u_i, f_i$  et  $\Delta x$ ?
- b. Donner l'ensemble  $\mathcal{E}$  des valeurs que peut prendre  $i$  dans le schéma (1.4).
- c. Construire une discrétisation des conditions aux limites d'ordre 2 au moins.
- d. Le schéma global est de quel ordre? Justifiez.
- 

On note  $\mathbf{V}$  le vecteur de dimension  $N + 1$ , de composantes  $\mathbf{V}_i = u_{i-1}, \forall i \in \llbracket 1, N + 1 \rrbracket$ .

**Q. 4** Montrer que le vecteur  $\mathbf{V}$  est solution du système linéaire

$$\mathbb{A}\mathbf{V} = \mathbf{F} \quad (1.5)$$

en explicitant la matrice  $\mathbb{A}$  et le vecteur  $\mathbf{F}$  (préciser les dimensions).  $\square$

**Q. 5** Ecrire la fonction (algorithmique ou Matlab) `ASSEMBLEMAT` retournant une matrice  $\mathbb{M} \in \mathcal{M}_d(\mathbb{R})$  définie par

$$\mathbb{M} = \begin{pmatrix} \alpha_1 & \alpha_2 & \alpha_3 & 0 & \dots & \dots & 0 \\ \mu_1 & \mu_2 & \mu_3 & 0 & \dots & \dots & 0 \\ 0 & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \dots & \dots & 0 & \mu_1 & \mu_2 & \mu_3 \\ 0 & \dots & \dots & 0 & \beta_1 & \beta_2 & \beta_3 \end{pmatrix} \quad (1.6)$$

où pour tout  $j \in \llbracket 1, 3 \rrbracket$ ,  $\alpha_j$ ,  $\beta_j$ ,  $\mu_j$  sont des réels donnés.  $\square$

**Q. 6** On suppose les données du problème (1.1) à (1.3) fournies et la fonction `RSL` permettant la résolution du système linéaire  $\mathbb{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$  déjà implémentée :  $\mathbf{x} \leftarrow \text{RSL}(\mathbb{A}, \mathbf{b})$ . Ecrire un algorithme complet de résolution du problème (1.1) à (1.3) basé sur (1.5). (Utiliser au maximum les fonctions)  $\square$

## EXERCICE 2

Soit  $\begin{cases} u : \mathbb{R}^+ \times \mathbb{R} & \longrightarrow & \mathbb{R} \\ (t, x) & \longmapsto & u(t, x) \end{cases}$  une fonction suffisamment régulière. Voici deux exemples de formules de Taylor à l'ordre 3

$$\begin{aligned} u(t, x+h) &= u(t, x) + h \frac{\partial u}{\partial x}(t, x) + \frac{h^2}{2!} \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}(t, x) + \mathcal{O}(h^3) \\ u(t+h, x) &= u(t, x) + h \frac{\partial u}{\partial t}(t, x) + \frac{h^2}{2!} \frac{\partial^2 u}{\partial t^2}(t, x) + \mathcal{O}(h^3) \end{aligned}$$

**Q. 1** En écrivant des formules de Taylor à l'ordre 2, montrer que

$$\begin{aligned} \frac{\partial u}{\partial x}(t, x) &= \frac{u(t, x+h) - u(t, x)}{h} + \mathcal{O}(h) \\ \frac{\partial u}{\partial x}(t, x) &= \frac{u(t, x) - u(t, x-h)}{h} + \mathcal{O}(h) \\ \frac{\partial u}{\partial t}(t, x) &= \frac{u(t+h, x) - u(t, x)}{h} + \mathcal{O}(h) \\ \frac{\partial u}{\partial t}(t, x) &= \frac{u(t, x) - u(t-h, x)}{h} + \mathcal{O}(h) \end{aligned}$$

$\square$

**Q. 2** En utilisant deux formules de Taylor à l'ordre 3, montrer que

$$\frac{\partial u}{\partial x}(t, x) = \frac{u(t, x+h) - u(t, x-h)}{2h} + \mathcal{O}(h^2)$$

□

**Q. 3** En utilisant des formules de Taylor à l'ordre 3, montrer que

$$\begin{aligned} \frac{\partial u}{\partial x}(t, x) &= \frac{-3u(t, x) + 4u(t, x+h) - u(t, x+2h)}{2h} + \mathcal{O}(h^2) \\ \frac{\partial u}{\partial x}(t, x) &= \frac{3u(t, x) - 4u(t, x-h) + u(t, x-2h)}{2h} + \mathcal{O}(h^2) \end{aligned}$$

□

**Q. 4** En utilisant deux formules de Taylor à l'ordre 4, montrer que

$$\frac{\partial^2 u}{\partial x^2}(t, x) = \frac{u(t, x+h) - 2u(t, x) + u(t, x-h)}{h^2} + \mathcal{O}(h^2) \quad (2.7)$$

□

### EXERCICE 3 : exercice 2, partiel 2, 2016/2017

On souhaite résoudre numériquement l'E.D.P. suivante

$$\frac{\partial u}{\partial t}(t, x) - \alpha \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}(t, x) + \beta \frac{\partial u}{\partial x}(t, x) = f(t, x), \quad \forall (t, x) \in ]0; T] \times ]a; b[, \quad (3.8)$$

$$u(0, x) = g_0(x), \quad \forall x \in [a; b], \quad (3.9)$$

$$u(t, a) = g_a(t), \quad \forall t \in [0; T], \quad (3.10)$$

$$u(t, b) = g_b(t), \quad \forall t \in ]0; T]. \quad (3.11)$$

avec  $\alpha, \beta$  deux réels,  $\alpha > 0, T > 0, (a, b) \in \mathbb{R}^2, a < b$ .

**Q. 1** a. Que signifie l'abréviation E.D.P.?

b. Quelles sont les données du problème (3.8) à (3.11)? (préciser le type de chaque donnée : réel, entier, fonction, vecteur, ...)

c. Quelles sont les inconnues du problème (3.8) à (3.11)? (préciser le type)

d. Quelles sont les conditions initiales?

e. Quelles sont les conditions aux limites?

f. Ecrire la(les) condition(s) de compatibilité.

□

On note  $t^n, n \in \llbracket 0, N_t \rrbracket$  et  $x_i, i \in \llbracket 0, N_x \rrbracket$  les discrétisations régulières des intervalles  $[0; T]$  et  $[a; b]$  avec  $N_t$  pas de discrétisation en temps et  $N_x$  pas de discrétisation en espace.

**Q. 2** Donner explicitement les formules permettant de calculer l'ensemble des  $t^n$  et des  $x_i$ . □

On souhaite résoudre l'E.D.P. à l'aide du schéma numérique

$$\frac{u_i^{n+1} - u_i^n}{\Delta t} - \alpha \frac{u_{i+1}^n - 2u_i^n + u_{i-1}^n}{\Delta x^2} + \beta \frac{u_{i+1}^n - u_i^n}{\Delta x} = f_i^n. \quad (3.12)$$

**Q. 3** a. Expliquer comment le schéma (3.12) a été obtenu à partir de (3.8) et préciser ce que représentent les valeurs  $u_i^n$ ,  $f_i^n$ ,  $\Delta t$  et  $\Delta x$ .

b. Donner une discrétisation (détaillée) du problème (3.8) à (3.11) en utilisant le schéma (3.12).

c. Le schéma est-il explicite ou implicite?

d. Le schéma est de quel ordre en temps? en espace?

e. Expliquer comment améliorer l'ordre en espace du schéma (3.12). □

On note  $\mathbf{U}^n$  les vecteurs de dimension  $N_x + 1$ , de composantes  $\mathbf{U}_i^n = u_{i-1}^n, \forall i \in \llbracket 1, N_x + 1 \rrbracket$ .

**Q. 4** a. Comment initialiser le vecteur  $\mathbf{U}^0$ ?

b. En supposant le vecteur  $\mathbf{U}^n$  déjà calculé, décrire le calcul du vecteur  $\mathbf{U}^{n+1}$ . □

**Q. 5** On suppose les données du problème (3.8) à (3.11) fournies. Ecrire un algorithme complet de résolution du problème (3.8) à (3.11) en utilisant le schéma (3.12). □