

TRAVAUX DIRIGÉS - E.D.P. [A]

EXERCICE 1 (schéma étudié en cours)

Q. 1 Ecrire la fonction `ASSEMBLEMAT1D` retournant la matrice $\mathbb{M} \in \mathcal{M}_d(\mathbb{R})$ définie par

$$\mathbb{M} = \begin{pmatrix} \gamma & 0 & 0 & \dots & \dots & \dots & 0 \\ \beta & \alpha & \beta & \ddots & & & \vdots \\ 0 & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & 0 \\ \vdots & & & \ddots & \beta & \alpha & \beta \\ 0 & \dots & \dots & \dots & 0 & 0 & \gamma \end{pmatrix} \quad (1)$$

où α, β et γ sont des réels donnés.

On souhaite résoudre par un schéma aux différences finies l'EDP suivante:

$$\begin{aligned} -u'' + cu &= f \text{ in }]a, b[, \\ u(a) &= \alpha, \\ u(b) &= \beta. \end{aligned}$$

On note $(x_i)_{i=0}^N$ la discrétisation régulière de $[a, b]$ avec N pas de discrétisation. Le schéma d'ordre 2 suivant

$$\begin{aligned} u_0 &= \alpha, \\ -\frac{u_{i+1} - 2u_i + u_{i-1}}{h^2} + c(x_i)u_i &= f(x_i) \quad \forall i \in \llbracket 0, N \rrbracket, \\ u_N &= \beta. \end{aligned}$$

vérifie

$$\max_{i \in \llbracket 0, N \rrbracket} |u(x_i) - u_i| = \mathcal{O}(h^2). \quad (2)$$

Q. 2 En prenant le jeu de données $a = 0, b = 2\pi, c = 1, \alpha = 1, \beta = -1$ et $f : x \mapsto \cos(x^2)$, écrire une fonction permettant de résoudre l'EDP précédente. On pourra utiliser la fonction $\mathbf{X} \leftarrow \text{SOLVE}(\mathbf{A}, \mathbf{B})$ retournant la solution du système linéaire $\mathbf{AX} = \mathbf{B}$.

Q. 3 En choisissant judicieusement un jeu de données écrire un programme permettant de vérifier l'ordre du schéma utilisé à l'aide de la formule (2).

EXERCICE 2 (énoncé du cours)

Soit φ une fonction suffisamment régulière et $h > 0$

Q. 1 Montrer que

$$\frac{d\varphi}{dx}(x) = \frac{-3\varphi(x) + 4\varphi(x+h) - \varphi(x+2h)}{2h} + \mathcal{O}(h^2) \quad (1)$$

Q. 2 Montrer que

$$\frac{d\varphi}{dx}(x) = \frac{3\varphi(x) - 4\varphi(x-h) + \varphi(x-2h)}{2h} + \mathcal{O}(h^2) \quad (2)$$

Q. 3 Déterminer une formule permettant de calculer une approximation à l'ordre 2 de $\frac{d^2\varphi}{dx^2}(x)$ en utilisant uniquement des valeurs de la fonction φ aux points $x + ih$ avec $i \in \mathbb{N}$.

Q. 4 Déterminer une formule permettant de calculer une approximation à l'ordre 2 de $\frac{d^2\varphi}{dx^2}(x)$ en utilisant uniquement des valeurs de la fonction φ aux points $x - ih$ avec $i \in \mathbb{N}$.

EXERCICE 3 (énoncé du cours)

Soit le problème suivant

$$-u''(x) + c(x)u(x) = f(x), \quad \forall x \in]a; b[, \quad (1)$$

$$u'(a) = \alpha, \quad (2)$$

$$u(b) = \beta. \quad (3)$$

où c est une fonction positive.

Q. 1 a. Quelles sont les données du problème (1)-(3)? (préciser le type de chaque donnée : réel, entier, fonction, vecteur, ...)

b. Quelles sont les inconnues du problème (1)-(3)? (préciser le type)

c. Quelles sont les conditions initiales?

d. Quelles sont les conditions aux limites?

Q. 2 Construire une discrétisation régulière de $[a; b]$ avec N pas de discrétisation en espace.

On note $x_i, i \in \llbracket 0, N \rrbracket$ cette discrétisation. On souhaite résoudre (1) à l'aide du schéma numérique

$$-\frac{u_{i+1} - 2u_i + u_{i-1}}{\Delta x^2} + c_i u_i = f_i. \quad (4)$$

Q. 3 a. Expliquer comment le schéma (4) a été obtenu à partir de (1) et préciser ce que représente les termes u_i, f_i, c_i et Δx ?

b. Donner l'ensemble \mathcal{E} des valeurs que peut prendre i dans le schéma (1).

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

$$\mathbb{A}\mathbf{V} = \mathbf{F} \quad (5)$$

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

Q. 5 Ecrire un algorithme complet de résolution du problème (1) à (3) basé sur (5). (Utiliser au maximum les fonctions). On pourra utiliser la fonction $\mathbf{X} \leftarrow \text{SOLVE}(\mathbb{A}, \mathbf{B})$ retournant la solution du système linéaire $\mathbb{A}\mathbf{X} = \mathbf{B}$.

EXERCICE 4 (Exercice 2, partiel 2, 2019/2020)

Soit l'E.D.P. suivante

$$-u''(x) + cu'(x) = f(x), \quad \forall x \in]a; b[, \quad (1)$$

$$-u'(a) + 3u(a) = \alpha, \quad (2)$$

$$u(b) = \beta. \quad (3)$$

où c est un réel strictement positif.

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

b. Quelles sont les données du problème (1)-(3)? (préciser le type de chaque donnée : réel, entier, fonction, vecteur, ...)

c. Quelles sont les inconnues du problème (1)-(3)? (préciser le type)

d. Quelles sont les conditions initiales?

e. Quelles sont les conditions aux limites?

Q. 2 a. Expliciter la discrétisation régulière de $[a; b]$ avec N pas de discrétisation en espace.

b. Ecrire la fonction `DISREG` permettant de retourner cette discrétisation.

On note $x_i, i \in \llbracket 0, N \rrbracket$ cette discrétisation. On souhaite résoudre l'E.D.P. (1)-(3) à l'aide des schémas numériques

$$-\frac{u_{i+1} - 2u_i + u_{i-1}}{h^2} + c \frac{u_{i+1} - u_{i-1}}{2h} = f_i, \quad (4)$$

$$(3 + 6h)u_0 - 4u_1 + u_2 = 2h\alpha. \quad (5)$$

Q. 3 a. Expliquer en détail la façon d'obtenir le schéma (4) à partir de (1) et préciser ce que représentent les termes u_i, f_i, c et h ?

b. Expliquer en détail comment le schéma (5) a été obtenu à partir de (2).

c. Donner une discrétisation détaillée du problème (1) à (3) en utilisant les schémas (4) et (5).

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

$$\mathbb{A}\mathbf{V} = \mathbf{F} \quad (6)$$

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

Q. 5 Ecrire la fonction `ASSEMBLE` retournant la matrice $\mathbb{M} \in \mathcal{M}_d(\mathbb{R})$ définie par

$$\mathbb{M} = \begin{pmatrix} \mu_1 & \mu_2 & \mu_3 & 0 & \dots & \dots & 0 \\ r & s & w & 0 & & & \vdots \\ 0 & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & 0 \\ \vdots & & & \ddots & r & s & w \\ 0 & \dots & \dots & 0 & \nu_3 & \nu_2 & \nu_1 \end{pmatrix} \quad (7)$$

où $s, r, w, \mu_1, \mu_2, \mu_3, \nu_1, \nu_2$ et ν_3 sont des réels donnés.

Q. 6 Ecrire un algorithme complet de résolution du problème (1) à (3) basé sur (6). (Utiliser au maximum les fonctions). On pourra utiliser la fonction $\mathbf{X} \leftarrow \text{SOLVE}(\mathbb{A}, \mathbf{B})$ retournant la solution du système linéaire $\mathbb{A}\mathbf{X} = \mathbf{B}$.