

Exercice 1

1)
$$\frac{u^{m+1}(x,y)}{dt} - \Delta u^{m+1}(x,y) = \frac{u^m(x,y)}{dt} + f(t^m, x, y)$$

2) Schéma aux différences finies centré d'ordre 2:
on l'obtient en faisant le développement de Taylor.

Pour un sommet quelconque intérieur au domaine Ω :

$$\frac{u_{ij}^{m+1}}{dt} + \frac{2u_{ij}^{m+1} - u_{i+h,j}^{m+1} - u_{i-h,j}^{m+1}}{\Delta x_1^2} + \frac{2u_{ij}^{m+1} - u_{i,j+h}^{m+1} - u_{i,j-h}^{m+1}}{\Delta x_2^2} = \frac{u_{ij}^m}{dt} + f(t^m, x_i, y_j)$$

3) $AU = F$

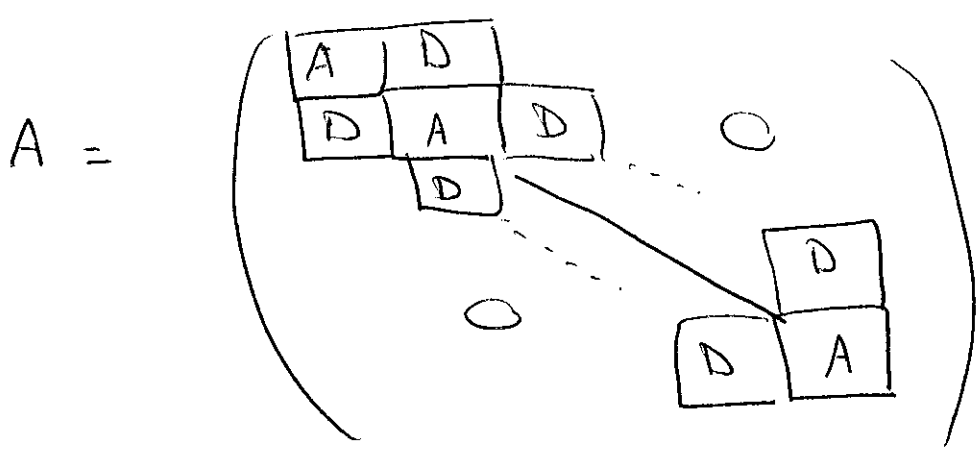
On numérote de gauche à droite et de bas en haut

$2N-1$	$2N$						
N	$N+h$	$N+2$					$2N-2$
1	2	3	4				$N-1$

$$U = \begin{pmatrix} U_1 \\ U_2 \\ \vdots \\ U_{N-1} \\ U_N \\ \vdots \\ U_{2N-2} \\ U_{2N-1} \\ \vdots \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} u_{11} \\ u_{12} \\ \vdots \\ u_{1,N-1} \\ u_{21} \\ \vdots \\ u_{2,N-1} \\ u_{31} \\ \vdots \end{pmatrix} \quad F = \begin{pmatrix} P_{11} \\ P_{12} \\ \vdots \\ P_{1,N-1} \\ P_{21} \\ \vdots \\ P_{2,N-1} \\ P_{31} \\ \vdots \end{pmatrix}$$

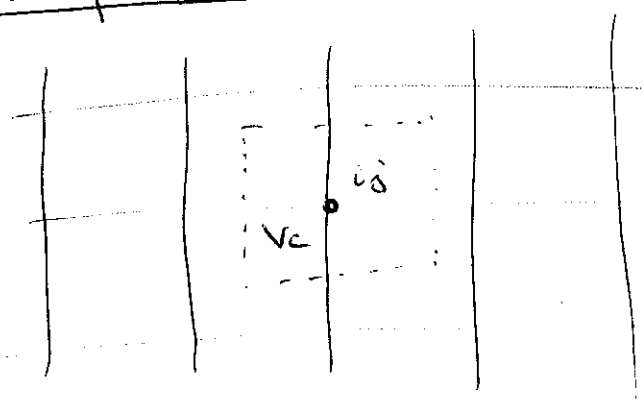
$$\tilde{A} = \begin{pmatrix} \frac{1}{dt} + \frac{2}{dx_1^2} + \frac{2}{dx_2^2} & -\frac{1}{dx_1^2} & 0 \\ -\frac{1}{dx_1^2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -\frac{1}{dx_2^2} \\ 0 & -\frac{1}{dx_2^2} & \frac{1}{dt} + \frac{2}{dx_1^2} + \frac{2}{dx_2^2} \end{pmatrix} \quad (2)$$

$$D = \begin{pmatrix} -\frac{1}{dx_2^2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -\frac{1}{dx_2^2} \end{pmatrix}$$



Matrice bidiagonale par blocs de taille $(m-1)^2 \times (m-1)^2$
 inversible car diag fortement dominante + irréductible.
 Résolution : Cholesky.

4) Volumes - fins vertex - centered:



V_c : volume de contrôle

$$\iint_{y_{j-1/2}^{mh} \times x_{i-1/2}^{mh}} \left(\frac{u^{mh}}{dt} - \Delta u^{mh} \right) dx dy = \iint \left[\frac{u^m}{dt} + P(t^m, x, y) \right] dx dy$$

$$\frac{u^{mh}}{dt} dx dy - \iint_{y_{j-1/2}^{mh} \times x_{i-1/2}^{mh}} \frac{\partial^2 u^{mh}}{\partial x^2} dx dy - \iint_{y_{j-1/2}^{mh} \times x_{i-1/2}^{mh}} \frac{\partial^2 u^{mh}}{\partial y^2} dx dy = dx dy \left[\frac{u_{ij}^m}{dt} + P_{ij} \right]$$

$$= - \int_{y_{j-1/2}^{mh}} \left[\frac{\partial u^{mh}}{\partial x} \right]_{x_{i-1/2}^{mh}}^{x_{i+1/2}^{mh}} dy = - dy \left[\frac{\partial u^{mh}}{\partial x} \right]_{x_{i-1/2}^{mh}}^{x_{i+1/2}^{mh}} = - dy \left[\frac{u_{i+1,j}^{mh} - u_{i,j}^{mh}}{dx} - \frac{u_{i,j}^{mh} - u_{i-1,j}^{mh}}{dx} \right]$$

on approxime la dérivée avec des DF

On obtient donc :

$$\frac{u_{ij}^{mh}}{dt} dx dy = dy \frac{u_{i+1,j}^{mh} - 2u_{ij}^{mh} + u_{i-1,j}^{mh}}{dx} - dx \frac{u_{i,j+1}^{mh} - 2u_{ij}^{mh} + u_{i,j-1}^{mh}}{dy}$$

$$= dx dy \left[\frac{u_{ij}^m}{dt} + P_{ij} \right]$$

Règles fondamentales : cf cours.

5) Euler inverse = Euler explicite.

$$\frac{u_{ij}^{m+1} - u_{ij}^m}{dt} = \frac{-u_{i+1,j}^{m+1} + u_{i,j}^{m+1} + u_{i,j}^{m+1} - u_{i-1,j}^{m+1} + 4u_{ij}^{m+1}}{h^2} = P_{ij}$$

6) Ordre de consistance :

on applique la formule ci-dessus sur la solution exacte + développement limité (Taylor)

$$\frac{u(t^m + dt, x_i, y_j) - u(t^m, x_i, y_j)}{dt}$$

$$dx = dy = h$$

(4)

$$\frac{+ 4 u(t^m, x_i, y_j) - u(t^m, x_i + dx, y_j) - u(t^m, x_i - dx, y_j) - u(t^m, x_i, y_j + dy) - u(t^m, x_i, y_j - dy)}{dx^2}$$

$= -\rho(x_i, y_j)$

→ ordre 1 en temps et ordre 2 en espace.

7) Transformée de Fourier.

$$u_{ij}^{m+h} = u_{ij}^m + \frac{dt}{dx^2} \left[u_{i+h,j}^{m+h} + u_{i-h,j}^{m+h} + u_{i,j+h}^{m+h} + u_{i,j-h}^{m+h} - 4u_{ij}^{m+h} \right]$$

$$\hat{u}^{m+h} = \hat{u}^m + \frac{dt}{dx^2} \hat{u}^{m+h} \left[e^{i\beta_x h} + e^{-i\beta_x h} + e^{i\beta_y h} + e^{-i\beta_y h} - 4 \right]$$

$$\hat{u}^{m+h} \left[1 + \frac{dt}{dx^2} \left(-e^{i\beta_x h} - e^{-i\beta_x h} - e^{i\beta_y h} - e^{-i\beta_y h} + 4 \right) \right] = \hat{u}^m$$

$$-2 \cos(\beta_x h) - 2 \cos(\beta_y h) + 4$$

$$= 4 \sin^2\left(\frac{\beta_x h}{2}\right) + 4 \sin^2\left(\frac{\beta_y h}{2}\right)$$

$$\hat{u}^{m+h} \left[1 + \frac{dt}{dx^2} \left(4 \sin^2\left(\frac{\beta_x h}{2}\right) + 4 \sin^2\left(\frac{\beta_y h}{2}\right) \right) \right] = \hat{u}^m$$

$$m(\beta) = \frac{1}{1 + \frac{4dt}{dx^2} \sin^2\left(\frac{\beta_x h}{2}\right) + \frac{4dt}{dx^2} \sin^2\left(\frac{\beta_y h}{2}\right)}$$

$$8) |m(\beta)| \leq 1 \quad \forall \beta_x, \beta_y$$

donc la méthode est inconditionnellement stable.

$$9) \text{ Ordre global: } -(\beta_x^2 + \beta_y^2) dt$$

$$m_{\max}(\beta, dt) = e$$

L'ordre global en temps est obtenu en calculant:

(5)

$$\frac{m_{\text{exc}}(\Delta t) - m(\Delta t)}{\Delta t}$$

10) La méthode est équivalente aux 2 précédentes.

Exercice 2

1) $\int_{\mathbb{R}} \partial_t u (\partial_t u - c^2 \partial_{xx} u) dx$

$$= \int_{-\infty}^{+\infty} \partial_t u \partial_t u dx - c^2 \int_{-\infty}^{+\infty} \partial_{xx} u \partial_t u dx$$

$$= \frac{1}{2} \int_{-\infty}^{+\infty} \partial_t (\partial_t u)^2 dx = \frac{d}{dt} \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{1}{2} (\partial_t u)^2 dx$$

$$\int_{-\infty}^{+\infty} \partial_{xx} u \partial_t u dx = - \int_{-\infty}^{+\infty} dx \partial_{xt} u dx + \left[\partial_{xx} u \partial_t u \right]_{-\infty}^{+\infty} = 0$$

$$= \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{1}{2} \partial_t (\partial_{xx} u)^2 dx = \frac{d}{dt} \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{1}{2} (\partial_{xx} u)^2 dx$$

$$\Rightarrow \frac{d}{dt} \left[\frac{1}{2} \int_{-\infty}^{+\infty} (\partial_t u)^2 dx + \frac{c^2}{2} \int_{-\infty}^{+\infty} (\partial_{xx} u)^2 dx \right] = \frac{d}{dt} (E_{\text{tot}} = c)$$

2) Comme les infos viennent des 2 côtés, il faut prendre l'information des 2 côtés : schéma centré classique.

$$\frac{u_h^{m+1} - 2u_h^m + u_h^{m-1}}{\Delta t^2} - c^2 \frac{u_{h+1}^m - 2u_h^m + u_{h-1}^m}{\Delta x^2} = 0$$

$$3) \hat{U}^{m+1/2} = \begin{pmatrix} \hat{u}^{m+1} \\ \hat{u}^m \end{pmatrix}$$

$$u_h^{m+1} = 2u_h^m - u_h^{m-1} - c^2 \frac{dr^2}{dr^2} [u_h^m - 2u_h^m + u_h^{m-1}]$$

$$\hat{u}^{m+1} = 2\hat{u}^m - \hat{u}^{m-1} - c^2 \frac{dr^2}{dr^2} \left[\underbrace{e^{i3dr} - 2 + e^{-i3dr}}_{2 \cos(3dr) - 2 = -4 \sin^2(\frac{3dr}{2})} \right] \hat{u}^m$$

$$\hat{U}^{m+1/2} = \begin{pmatrix} 2 - \frac{1}{4} \frac{c^2 dr^2}{dr^2} \sin^2(\frac{3dr}{2}) & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \hat{U}^{m-1/2}$$

4) On cherche les valeurs propres de la matrice :

$$\left(2 - 4c^2 \frac{dr^2}{dr^2} \sin^2(\frac{3dr}{2}) - \lambda \right) - \lambda + 1 = 0$$

$$\lambda^2 - \underbrace{\left(2 - 4c^2 \frac{dr^2}{dr^2} \sin^2(\frac{3dr}{2}) \right)}_{m(\lambda)} \lambda + 1 = 0$$

$$\Delta = m(\lambda)^2 - 4$$

Si $\frac{c dr}{dr} \leq 1 \Rightarrow$ les valeurs propres sont complexes ou doubles et on montre qu'elles sont ≤ 1 en module \Rightarrow stable.

Si $\frac{c dr}{dr} > 0 \Rightarrow$ valeurs propres réelles, distinctes $\lambda_1 + \lambda_2 < -2 \Rightarrow$ instable