

TP 2

Champs de deux variables : représentation, gradient, divergence, rotationnel

1 Représentation : la spirale

Soit le champ de vecteurs de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R}^2 défini comme $F(x, y) = (f_1(x, y), f_2(x, y))$ avec

$$\begin{aligned}f_1(x, y) &= -x + y, \\f_2(x, y) &= -x - y.\end{aligned}$$

1.1 Avec streamplot

- ▶ Discrétiser le domaine de représentation $[-3, 3] \times [-3, 3]$ avec 40 points dans chaque direction. Définir les matrices correspondant aux valeurs de f_1 et f_2 sur cette grille.
- ▶ Utiliser `plt.streamplot` pour tracer le champ de vecteurs F . On utilisera la norme euclidienne du vecteur F pour la colorisation.

1.2 Avec quiver

- ▶ Utiliser maintenant `plt.quiver` pour tracer ce champ de vecteurs.
- ▶ Est-ce lisible ? Que peut-on faire pour bien voir les flèches ? (et le faire bien entendu).

2 Opérateurs du premier ordre

On définit les deux fonctions d_1 et d_2 qui à un point de coordonnées (x, y) associent la norme euclidienne de leur distance aux points $(-1, -1)$ et $(1, 1)$ respectivement.

Soit le champ de vecteurs de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R}^2 défini comme $G(x, y) = (g_1(x, y), g_2(x, y))$ avec

$$\begin{aligned}g_1(x, y) &= -\frac{y+1}{d_1^{1.5}(x, y)} + \frac{x-1}{d_2^{1.5}(x, y)}, \\g_2(x, y) &= \frac{x+1}{d_1^{1.5}(x, y)} + \frac{y-1}{d_2^{1.5}(x, y)}.\end{aligned}$$

- ▶ Tracer côte-à-côte les surfaces correspondant à g_1 et g_2 pour $(x, y) \in [-2, 2]^2$.

2.1 Gradient

- ▶ Définir une fonction `grad` qui à une fonction f de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R} associe son gradient.
- ▶ Tracer côte-à-côte les champs correspondant au gradient de chacune des composantes de G .
- ▶ Comment améliorer le rendu visuel ?

2.2 Divergence

➡ Définir une fonction **div** qui à deux fonctions f_1 et f_2 de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R} associe la divergence de $F = (f_1, f_2)$.

➡ Tracer la divergence de notre fonction G .

2.3 Rotationnel

On peut "généraliser" la notion de rotationnel pour une fonction de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R}^2 par

$$\text{rot}(F)(x, y) = \frac{\partial f_2}{\partial x}(x, y) - \frac{\partial f_1}{\partial y}(x, y).$$

➡ Définir une fonction **rot** qui à deux fonctions f_1 et f_2 de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R} associe le rotationnel de $F = (f_1, f_2)$.

➡ Tracer le rotationnel de notre fonction G .