TP 3

Equations différentielles

SABABADY Kamala et SELVARAJAH Dinusan

December 13, 2017

1 Partie 1: EDO Simple

Pour ce devoir on a pour objectif d'apprendre à intégrer numériquement sur un intervalle $t \in [0,T]$ une équation différentielle ordinaire notée EDO. Une équation différentielle ordinaire d'ordre u est une relation entre la variable réelle t, une fonction inconnue $t \mapsto u(t)$ et ses dérivées u',u",..., $u^{(n)}$ au point t définie sous la forme :

$$u'(t) = f(t, u(t)), \quad u(0) = u_0$$
 (1)

Soit l'exemple de l'EDO Simple ci-dessous :

$$u'(t) = -u(t), \quad u(0) = 1.0$$
 (2)

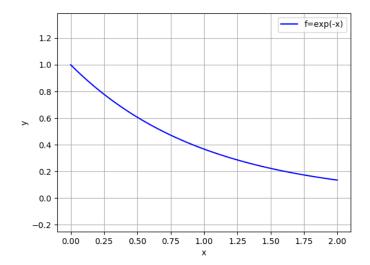
Dans cet exemple la fonction f est définie par f(t, u(t)) = -u(t)

Calculons à la main la solution u de l'EDO :

on a
$$u'(t) + u(t) = 0$$

donc $u(t) = (e^{-x})$

Nous avons représenter graphiquement u à l'aide du module matplotlib, nous avons créé le vecteur d'abscisses au moyen de numpy.linspace et nous l'avons sauvegardé au format png dans le répertoire courant. Voici le graphique obtenue:



2 Partie 2 : Méthode d'Euler

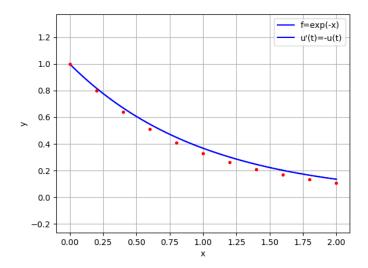
Dans cette partie, on va calculer u au moyen de la **méthode d'Euler**. En effet, on divise l'intervalle [0,T] en n parties égales, puis on pose h=T/n, ce qui fournit une subdivision $t_0=0,t_1=h,t_2=2h,\cdots,t_n=T$. A partir de là on peut calculer approximativement la valeur de u aux points t_k de la subdivision et on a trouvé une approximation u_{k+1} de la valeur exacte $u(t_{k+1})$:

$$u_{k+1} = u_k + h f(t_k, u_k) \tag{3}$$

Si l'on connaît la valeur de la condition initiale donnée par l'EDO , on peut calculer la suite d'approximations u_k par récurrence avec cette formule ci-dessus.

Afin de calculer les n+1 premiers termes de la suite u_k , définie par la méthode d'Euler, pour l'exemple de l'EDO Simple (2), avec T = 2.0 et n = 10, nous avons utilisé la formule ci-dessus avec une boucle **for** sur python.

Puis nous avons représenté le graphique numériquement la solution exacte u et les points (t_k,u_k) , voici le graphique obtenue :



3 Partie 3: Fonction Euler Sur Python



Nous avons définie la fonction Euler sur python qui prend en arguments une fonction f (de deux variables scalaires) t, u, une valeur initiale u_0 , un réel T, un entier n, et qui renvoie deux numpy arrays: tt de taille n+1, contenant les valeurs t_k et uu de taille n+1, contenant les valeurs u_k obtenues par la méthode d'Euler.

4 Partie 4: EDO dans Python

Tout d'abord nous avons définie la fonction f de l'exemple f sous la forme de python. Puis nous avons appliqué la fonction f euler à cet exemple et nous avons retrouvé les résultats précedents.

Enfin, nous avons testé notre fonction avec :

•
$$u'(t) = -u(t) + t, u(0) = 1.0$$

•
$$u'(t) = u^2(t), u(0) = 1.0$$

•
$$u'(t) = u^2(t) - t, u(0) = 1.0$$

Calculons à la main les équation différentielle ci-dessus:

1.
$$u'(t) = -u(t) + t, u(0) = 1.0$$

• On cherche une solution homogène de cette équation:

$$u'(t) + u(t) = 0$$

on trouve donc $u(t) = vect(e^{-t})$.

• On cherche une solution particulier sous la forme $c(t)e^{-t}$: Pour cela, on pose $u(t) = c(t)e^{-t}$ et on replace dans l'équation (1). On a alors :

$$(c(t)e^{-t})' + c(t)e^{-t} = t$$

$$<=> c'(t)e^{-t} - c(t)e^{-t} + c(t)e^{-t} = t$$

$$<=> c'(t) = te^{t}$$

On cherche une primitive de c'(t):

$$\int te^t dt = -\int e^t dt + [te^t]$$
$$\int te^t dt = -e^t + te^t$$

Donc la solution particulière : $(-e^t + te^t)e^{-t} = t - 1$

Donc la soulution générale est sous la forme $u(t)=ae^{-t}+t-1$ avec $a\in\mathbb{C}$. On peut trouver a avec la condition initiale: ici on a u(0)=1.0. Donc $u(0)=a-1=1\to a=2$ Finalement, on a $u(t)=2e^{-t}+t-1$

2.
$$u'(t) = u^2(t), u(0) = 1.0 \text{ On a}$$

$$u'(t) - u^2(t) = 0$$

donc on cherche seulement la solution homogène de cette équation. Donc la soulution générale est sous la forme u(t)=1/(-t+a) avec $a\in\mathbb{C}$. On peut trouver a avec la condition initiale: ici on a u(0)=1.0. Donc $u(0)=1/a=1\to a=1$ Finalement, on a $u(t)=\frac{1}{1-t}$

Mais l'équation différentielle $u'(t) = u^2(t) - t$, u(0) = 1.0 ne peut pas être intégrées à la main.

5 Partie 5 : Intégration d'une EDO d'ordre supérieur

Dans cette partie, nous allons intégrer une EDO d'ordre supérieur. Prenons l'exemple:

$$u''(t) + \omega^2 u(t) = 0, \quad u(0) = u_0, \quad u'(0) = v_0$$
 (4)

où ω, u_0, v_0 sont des scalaires donnés; ω s'appelle la pulsation, u_0 la position initiale, v_0 la vitesse initiale. Posons ensuite v=u' et écrivons l'EDO sous la forme u'(t)=v(t) et $v'(t)=-\omega^2 u(t)$

Calculons à la main la solution exacte de l'EDO (4):

$$u''(t) + \omega^2 u(t) = 0$$

Cette équation admet pour équation caractéristique associée $r^2 + 1 = 0$ dont les racines sont i et -i. Les solution réelles de cette équation sont donc les fonctions de la forme $t \mapsto \cos(t)$ et $t \mapsto \sin(t)$.

Donc les solutions de l'équation différentielle sont les fonctions de la forme

$$t \mapsto A\cos(x) + B\sin(x)$$

avec $A, B \in \mathbb{C}$.

La condition $u(0) = u_0$, entraı̂ne $A = u_0$.

La condition $u'(0) = v_0$ entraı̂ne $B = v_0$.

Donc les solution sont

$$t \mapsto u_0 \cos(x) + v_0 \sin(x)$$
.

Nous avons définit la fonction F de l'EDO (4) dans une fonction python F en choisisons $\omega = 1.0$. F prend en arguments un flottant t et un *numpy atrays* U de taille 2.

Puis nous avons modifié la fonction euler avec l'aide du prof pour qu'elle prenne quatre arguments : une fonction python F- elle même prenant deux arguments t flottant et U numpy array de taille 2-, une valeur initiale U0 numpy array, un flottant T et un entier n; euler renverra deux numpy arrays : tt de taille n+1, contenant les valeurs tk, et UU de taille $2\times(n+1)$, contenant les valeurs Uk obtenues par la méthode d'Euler.

Ensuite, nous avons résolue numérique ment l'EDO(4) pour cela, nous avons testé notre fonction avec $\omega = 1.0, T = 4\pi$ et les conditions initiales $u(0) = 1.0, \quad u'(0) = 0.0$. nous avons essayé avec les différentes valeurs de n.

Et enfin, nous avons représenté la solution exacte et la solution approchée donné par la méthode d'euler. En effet, on a d'abord représenté la position u

en fonction du temps t puis la vitesse v en fonction du temps t et la vitesse v en fonction de position u.

Voici les graphique obtenue:

