

Projet S8 :

Contrôlabilité à zéros de l'équation des ondes 1D

MACS 2
CHAUTARD Alexandre
RANDIMBIARISON Sarobidy

2020 - 2021

Professeurs encadrants :
DELOURME Bérangère
AUDUSSE Emmanuel

Sommaire

- ❖ Introduction
- ❖ Construction de l'opérateur Λ
 - Equation des ondes avec données initiales
 - Equation des ondes rétrograde
- ❖ Résolution par gradient conjugué
 - Algorithme du gradient conjugué
 - Résolution du problème $\Lambda e^* = f$
 - Résolution exacte dans le cas $T = 4$
- ❖ Conclusion

Introduction

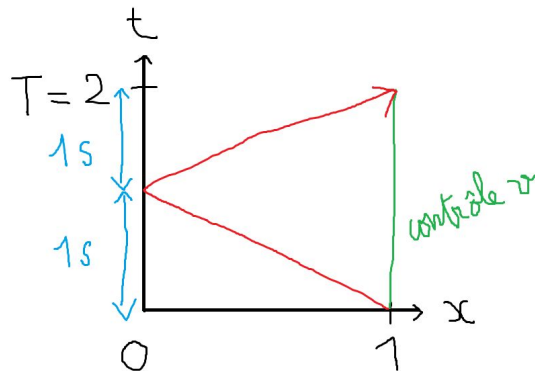
Objectif : trouver la fonction contrôle frontière v qui permet d'amener la solution d'une équation des ondes à 0 en un temps T .

On considère l'équation des ondes suivante :

$$\begin{cases} \partial_{tt}^2 y - \partial_{xx}^2 y = 0 & t > 0, x \in]0, 1[\\ y(t, 0) = 0 & t > 0 \\ y(t, 1) = v(t) & t > 0 \\ y(0, x) = y_0 & x \in [0, 1] \\ \partial_t y(0, x) = y_1 & x \in [0, 1] \end{cases} \quad (1)$$

avec donc $y(T, x) = 0 \quad \text{et} \quad \partial_t y(T, x) = 0 \quad x \in]0, 1[\quad (2)$

La taille de l'intervalle en espace est de 1, donc une onde met 2s à revenir à la frontière.



Donc pour contrôler ce rayon, on doit prendre $T \geq 2$.

Dans ce cas, on a l'existence de la fonction v et on cherche celle dont la norme L2 est minimale, c'est-à-dire qui minimise la fonctionnelle primale :

$$J(v) = \frac{1}{2} \int_0^T (v(t))^2 dt$$

En fait, d'après la théorie de la dualité en optimisation, v peut être obtenu en minimisant la fonctionnelle dual :

$$J_1(e_0, e_1) = \frac{1}{2} \int_0^T \eta(t) (\partial_x u(t, 1))^2 dt + \int_0^1 y_0(x) \partial_t u(0, x) dx - \int_0^1 y_1(x) u(0, x) dx \quad (3)$$

où u est solution de l'équation des ondes suivante :

$$\begin{cases} \partial_{tt}^2 u - \partial_{xx}^2 u = 0 & t > 0, x \in [0, 1] \\ u(t, 0) = 0 & t > 0 \\ u(t, 1) = 0 & t > 0 \\ u(0, x) = e_0 & x \in [0, 1] \\ \partial_t u(0, x) = e_1 & x \in [0, 1] \end{cases} \quad (4)$$

C'est-à-dire qu'on trouve le point de minimum (e_0^*, e_1^*) de J_1 , puis v est donné par

$$v = \partial_x u(t, 1)$$

où u^* est solution de (4), avec comme données initiales (e_0^*, e_1^*)

En pratique, pour trouver le point de minimum de J_1 , on résout l'équation $\nabla J_1(e_0^*, e_1^*) = 0$ (on admet que J_1 est convexe coercive).

En fait, le point de minimum $e^* = (e_0^*, e_1^*)$ est également solution de l'équation linéaire

$$\Lambda e^* = f \quad (5)$$

L'objectif de ce projet est donc de résoudre l'équation (5) par une méthode de gradient conjugué, après avoir construit l'opérateur Λ .

I - Construction de l'opérateur Λ

Equation des ondes :

$$\left\{ \begin{array}{ll} \partial_{tt}^2 u - \partial_{xx}^2 u = 0 & t > 0, x \in [0, 1] \\ u(t, 0) = 0 & t > 0 \\ u(t, 1) = 0 & t > 0 \\ u(0, x) = \mathbf{e}_0 & x \in [0, 1] \\ \partial_t u(0, x) = \mathbf{e}_1 & x \in [0, 1] \end{array} \right.$$

Equation des ondes rétrograde:

$$\left\{ \begin{array}{ll} \partial_{tt}^2 y - \partial_{xx}^2 y = 0 & t < T, x \in]0, 1[\\ y(t, 0) = 0 & t < T \\ y(t, 1) = -\eta(t) \partial_x u(t, 1) & t < T \\ y(T, x) = 0 & x \in]0, 1[\\ \partial_t y(T, x) = 0 & x \in]0, 1[\end{array} \right.$$

$$\Lambda \mathbf{e} = \left\{ \begin{array}{l} (\Lambda \mathbf{e})_1 = -\partial_t y(0, x) \\ (\Lambda \mathbf{e})_2 = y(0, x) \end{array} \right.$$

Λ est Symétrique Défini Positif

On a montré par le calcul la formule suivante :

$$(\Lambda e, \tilde{e}) = \int_0^1 (\Lambda e)_0 \tilde{e}_0 dx + \int_0^1 (\Lambda e)_1 \tilde{e}_1 dx = \int_0^T \partial_x u(t, 1) \partial_x \tilde{u}(t, 1) dt = (\Lambda \tilde{e}, e)$$

Discrétisation

Equation des ondes :

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{u_j^{n+1} - 2u_j^n + u_j^{n-1}}{\Delta t^2} - \frac{u_{j+1}^n - 2u_j^n + u_{j-1}^n}{\Delta x^2} = 0 \\ u_0^n = u_N^n = 0 \quad \forall n \geq 0 \\ u_j^0 = e_0(x_j) \\ \frac{u_j^1 - u_j^0}{\Delta t} - \frac{\Delta t}{2\Delta x^2} (u_{j+1}^0 - 2u_j^0 + u_{j-1}^0) = e_1(x_j) \end{array} \right.$$

Equation des ondes rétrograde :

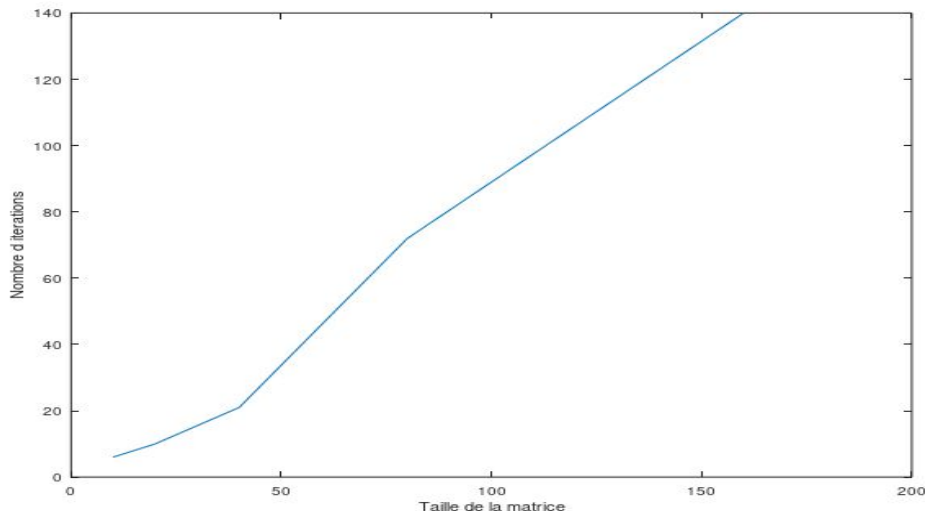
$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{y_j^{n+1} - 2y_j^n + y_j^{n-1}}{\Delta t^2} - \frac{y_{j+1}^n - 2y_j^n + y_{j-1}^n}{\Delta x^2} = 0 \\ y_0^n = 0 \quad \forall n > 0 \\ y_{N_x}^n = -\eta(t^n) \left(\frac{u_{N_x}^n - u_{N_x-1}^n}{\Delta x} \right) \\ y_j^0 = 0 \\ \frac{y_j^{N_t} - y_j^{N_t-1}}{\Delta t} = 0 \end{array} \right.$$

Schéma explicite convergent si $\Delta t \leq \Delta x$

II - Résolution par algorithme du gradient conjugué

Pour résoudre l'équation $\Lambda e^* = f$, on choisit la méthode du gradient conjugué car Λ est symétrique défini positif.

Tout d'abord, on écrit le gradient conjugué pour une matrice A symétrique quelconque et on observe la convergence :



Ici, on a pris A le laplacien de taille n, et on observe bien que le gradient conjugué converge en au plus n itérations.

Conditionnement

Corollaire 8.3 . On a l'estimation d'erreur

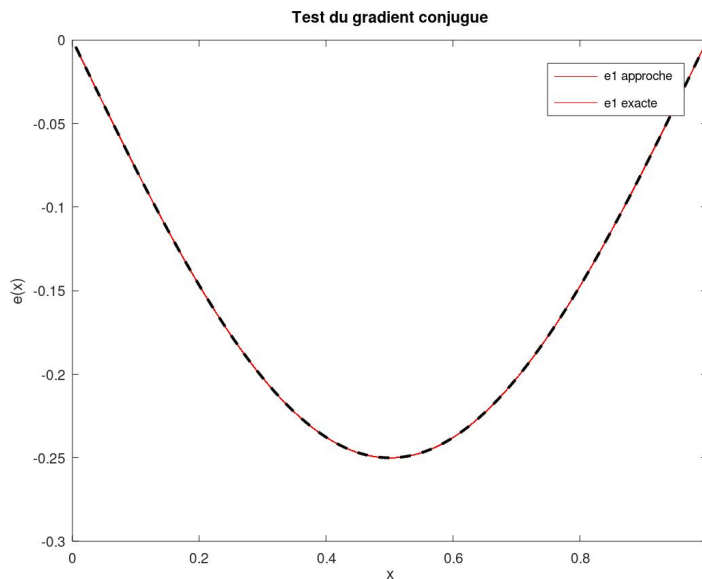
$$E(x^k) \leq 4 \left(\frac{\sqrt{K(A)}-1}{\sqrt{K(A)}+1} \right)^{2k} E(x^0) \quad \text{où } K(A) \text{ est le conditionnement de } A.$$

$$M = \begin{pmatrix} \varphi & 0 \\ 0 & I \end{pmatrix} \quad \text{où } \varphi \text{ est solution de } \begin{cases} -\varphi'' = -\partial_t y(0, x) \\ \varphi(0) = \varphi(1) = 0 \end{cases}$$

Finalement, on implémente le gradient conjugué pour l'équation bien conditionnée :

$$M\Lambda e^* = Mf$$

Avec le gradient conjugué codé sous Octave:



$$f = \begin{cases} \sin(\pi \cdot x) \\ 0 \end{cases}$$

$$e_{initiale} = \begin{cases} 0 \\ 0 \end{cases}$$

$$e_{exacte} = \begin{cases} 0 \\ -\frac{\sin(\pi \cdot x)}{4} \end{cases}$$

Résolution exacte avec $T = 4$

❖ On a : $J_1(e_0, e_1) = \frac{1}{2} \int_0^T \eta(t) (\partial_x u(t, 1))^2 dt + \int_0^1 y_0(x) \partial_t u(0, x) dx - \int_0^1 y_1(x) u(0, x) dx$ (3)

❖ On peut écrire y_0 , y_1 et e sous forme de séries de Fourier :

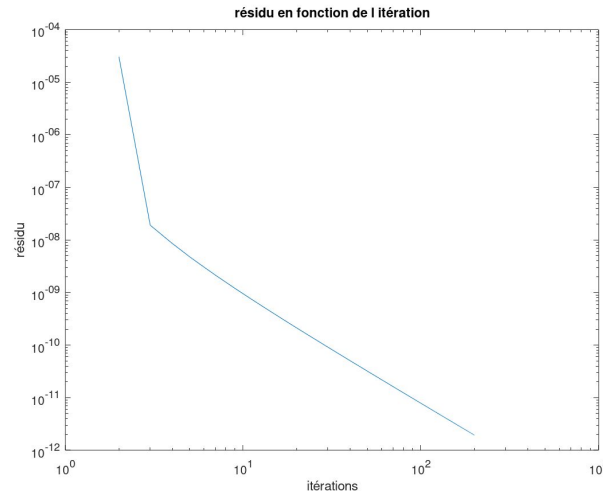
$$y_0 = \sum_{k=1}^{+\infty} \hat{y}_k^0 \sin(k\pi x) \quad \text{et} \quad y_1 = \sum_{k=1}^{+\infty} \hat{y}_k^1 \sin(k\pi x) \quad e_0 = \sum_{k \geq 1} a_k \sin(k\pi x) \quad \text{et} \quad e_1 = \sum_{k \geq 1} b_k \sin(k\pi x).$$

❖ On obtient ainsi : $J_1(a_k, b_k) = \sum_{k \geq 1} (k^2 \pi^2 a_k^2 + b_k^2) + \frac{1}{2} (\hat{y}_k^0 b_k - \hat{y}_k^1 a_k).$

❖ Et enfin, $\nabla J_1(a_k, b_k) = 0$ donne : $a_k = \frac{\hat{y}_k^1}{4k^2 \pi^2}$ et $b_k = \frac{-\hat{y}_k^0}{4}.$

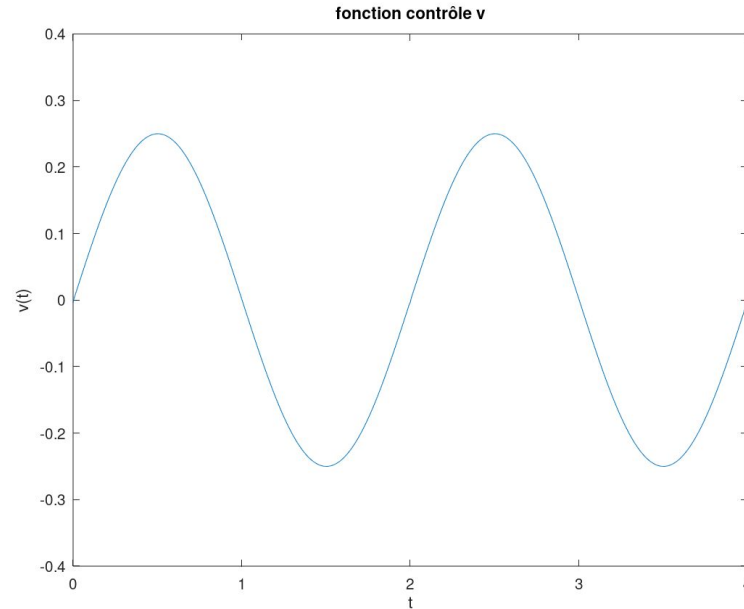
Conclusion

D'une part, on peut observer le résidu pour le gradient conjugué en fonction du nombre d'itérations :

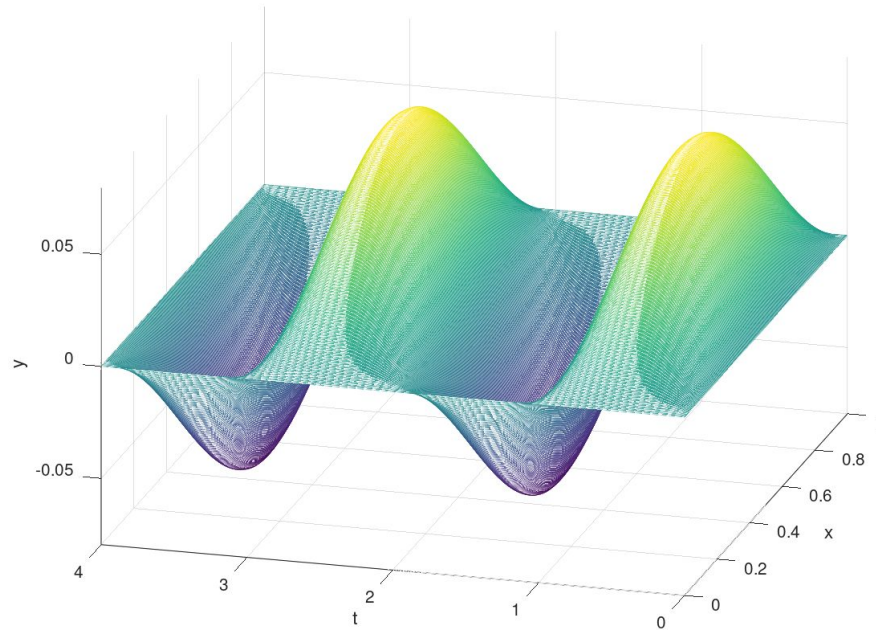


On observe que le résidu diminue moins vite à la fin, cela est dû au mauvais conditionnement lié à la discrétisation.

D'autre part, on peut voir le contrôle v qu'on obtient après avoir résolu l'équation des ondes avec comme données initiales la solution $e^* = (e_0^*, e_1^*)$ de $\Lambda e^* = f$



Enfin, on trace la solution de l'équation des ondes et on observe bien qu'en $T = 4$, celle-ci vaut 0 pour tout x dans $[0,1]$:



Remerciements