

1. (Constante de Lipschitz d'une méthode de Runge-Kutta)

Soit $f(t, y)$ lipschitzienne par rapport à y avec une constante \tilde{L} . On considère une méthode de Runge-Kutta explicite à 3 étages, d'ordre $p = 3$ avec tous les coefficients a_{ij}, b_j positifs. L'objectif de l'exercice est de montrer que la constante de Lipschitz L de $\Phi(t, y, h)$ par rapport à y satisfait

$$(1 + hL) \leq e^{h\tilde{L}}. \quad (1)$$

On rappelle le résultat du cours suivant, pour $h \leq h_{\max}$

$$L \leq \tilde{L} \left(|b_1| + |b_2| + |b_3| + h_{\max} \tilde{L} (|b_2 c_2| + |b_3 c_3|) + (h_{\max} \tilde{L})^2 |b_3 a_{32} c_2| \right). \quad (2)$$

(a) Appliquer la méthode à l'équation différentielle $y' = \lambda y$, $y(t_0) = y_0$ et montrer que

$$y_1 = y_0 \left(1 + (h\lambda)(b_1 + b_2 + b_3) + (h\lambda)^2(b_2 c_2 + b_3 c_3) + (h\lambda)^3 b_3 a_{32} c_2 \right).$$

Sol.: On considère l'équation différentielle $y' = \lambda y$ avec $y(t_0) = y_0$ et on va calculer y_1 . Calculons d'abord les coefficients k_j

$$\begin{aligned} k_1 &= f(y_0) = \lambda y_0 \\ k_2 &= f(y_0 + h a_{21} k_1) = \lambda y_0 (1 + \lambda h a_{21}) \\ k_3 &= f(y_0 + h(a_{31} k_1 + a_{32} k_2)) = \lambda y_0 (1 + \lambda h(a_{31} + a_{32}) + \lambda^2 h^2 a_{32} a_{21}) \end{aligned}$$

Finalement, on peut écrire $y_1 = y_0 + h \sum_{i=1}^3 b_i k_i$ comme

$$y_1 = y_0 \left(1 + \lambda h(b_1 + b_2 + b_3) + \lambda^2 h^2(b_2 a_{21} + b_3(a_{31} + a_{32})) + \lambda^3 h^3 b_3 a_{32} a_{21} \right)$$

On rappelle que $c_i = \sum_{k=1}^{i-1} a_{ik}$, ce qui nous permet d'écrire y_1 dans une forme plus compacte

$$y_1 = y_0 \left(1 + (h\lambda)(b_1 + b_2 + b_3) + (h\lambda)^2(b_2 c_2 + b_3 c_3) + (h\lambda)^3 b_3 a_{32} c_2 \right)$$

(b) Par un développement de Taylor, montrer à l'aide du point précédent que

$$\begin{cases} b_1 + b_2 + b_3 &= 1 \\ b_2 c_2 + b_3 c_3 &= \frac{1}{2} \\ b_3 a_{32} c_2 &= \frac{1}{6} \end{cases}$$

Sol.: Un développement de Taylor donne

$$y(t_0 + h) = y_0 + h y'(t_0) + \frac{1}{2} h^2 y''(t_0) + \frac{1}{6} h^3 y^{(3)}(t_0) + \mathcal{O}(h^4)$$

On fait la substitution $y^{(n)} = \lambda^n y_0$, ce qui nous donne

$$y(t_0 + h) = y_0 \left(1 + \lambda h + \frac{1}{2} \lambda^2 h^2 + \frac{1}{6} \lambda^3 h^3 + \mathcal{O}(h^4) \right)$$

On sait par hypothèse que $y_1 - y(t_0 + h) = \mathcal{O}(h^4)$. On obtient ainsi

$$\begin{cases} b_1 + b_2 + b_3 &= 1 \\ b_2 c_2 + b_3 c_3 &= \frac{1}{2} \\ b_3 a_{32} c_2 &= \frac{1}{6} \end{cases} \quad (3)$$

(c) En déduire (1).

Sol.: En remplaçant les valeurs de l'équations (3) dans (2), on obtient

$$(1 + hL) \leq 1 + h\tilde{L} \left(1 + \frac{h\tilde{L}}{2} + \frac{h^2\tilde{L}^2}{6} \right) \leq \sum_{i=0}^{\infty} \frac{h^i\tilde{L}^i}{i!} = e^{h\tilde{L}}$$

2. (\star , tout l'exercice) (**Constante de Lipschitz d'une méthode Runge-Kutta implicite**)

Considérer la règle des trapèzes pour intégrer des EDOs, définie par

$$y_{n+1} = y_n + \frac{h}{2} [f(t_n, y_n) + f(t_{n+1}, y_{n+1})].$$

La méthode Φ est alors définie implicitement par

$$\begin{aligned} h\Phi(t_n, h, y_n) &= \frac{h}{2} [f(t_n, y_n) + f(t_{n+1}, y_{n+1})] \\ &= \frac{h}{2} [f(t_n, y_n) + f(t_{n+1}, y_n + h\Phi(t_n, h, y_n))]. \end{aligned} \quad (4)$$

On suppose que f est lipschitzienne par rapport à y avec constante L_f .

(a) (**1 point**) On suppose qu'il existe une fonction Φ solution de (4). Montrer que si $\frac{1}{2}hL_f < 1$, la fonction Φ est lipschitzienne de constante L_Φ , dont on donnera l'expression en fonction de L_f .

(b) (**1 point**) Montrer que pour h assez petit, Φ est bien définie de manière unique par (4). En déduire que la méthode de Runge-Kutta associée est aussi bien définie.

Sol.: On a

$$\begin{aligned} |\Phi(t_n, h, u) - \Phi(t_n, h, v)| &= \frac{1}{2} |f(t_n, u) + f(t_n + h, u + h\Phi(t_n, h, u)) - f(t_n, v) - f(t_n + h, v + h\Phi(t_n, h, v))| \\ &\leq \frac{1}{2} |f(t_n, u) - f(t_n, v)| + \frac{1}{2} |f(t_n + h, u + h\Phi(t_n, h, u)) - f(t_n + h, v + h\Phi(t_n, h, v))|. \end{aligned}$$

Donc

$$\begin{aligned} |\Phi(t_n, h, u) - \Phi(t_n, h, v)| &\leq \frac{1}{2} |f(t_n, u) - f(t_n, v)| + \frac{1}{2} |f(t_n + h, u + h\Phi(t_n, h, u)) - f(t_n + h, v + h\Phi(t_n, h, v))| \\ &\leq \frac{1}{2} L_f |u - v| + \frac{1}{2} L_f |u + h\Phi(t_n, h, u) - v - h\Phi(t_n, h, v)| \\ &\leq \frac{1}{2} L_f |u - v| + \frac{1}{2} L_f |u - v| + \frac{1}{2} L_f h |\Phi(t_n, h, u) - \Phi(t_n, h, v)| \end{aligned}$$

Donc

$$(1 - \frac{1}{2}hL_f) |\Phi(t_n, h, u) - \Phi(t_n, h, v)| \leq L_f |u - v|$$

et $L_\Phi \leq \frac{L_f}{1 - \frac{1}{2}hL_f}$ sous la condition $\frac{1}{2}hL_f < 1$.

Pour montrer que Φ est bien définie, on fixe $t \in \mathbb{R}$, $h \in]-2/L_f, 2/L_f[$ et $y \in \mathbb{R}^n$, puis on pose

$$F_{t,h,y}(X) = \frac{1}{2} [f(t, y) + f(t + h, y + hX)].$$

Les mêmes arguments qu'à la question précédente montrent que $F_{t,h,y}$ est contractante. Donc on a bien un unique point fixe de $F_{t,h,y}$, noté $\Phi(t, h, y)$. Ainsi la méthode est bien définie par $y_{n+1} = y_n + h\Phi(t_n, h, y_n)$.