

1. (★, tout l'exercice) **A-stabilité de la méthode theta**

On rappelle le théorème suivant vu en cours : Si une méthode de Runge-Kutta avec fonction de stabilité $R(z)$ vérifie

- $|R(iy)| \leq 1$ pour tout $y \in \mathbb{R}$ (propriété appelée I-stabilité)
- $R(z)$ n'a pas de pôle dans $\mathbb{C}_- = \{z \in \mathbb{C} ; \Re z \leq 0\}$

alors la méthode est A-stable.

On considère la méthode théta définie par :

$$y_{n+1} = y_n + (1 - \theta)hf(t_n, y_n) + \theta hf(t_{n+1}, y_{n+1}),$$

où $\theta \in [0, 1]$.

- (a) **(0.50 points)** Montrer que la méthode théta est bien une méthode de Runge-Kutta et donner son tableau de Butcher.

Sol.: La méthode théta a au plus deux étages car f n'apparaît que deux fois. On cherche donc les coefficients dans le tableau suivant

c_1	a_{11}	a_{12}
c_2	a_{21}	a_{22}
	b_1	b_2

tels que $y_{n+1} = y_n + hb_1k_1 + hb_2k_2 = y_n + (1 - \theta)hf(y_n) + \theta hf(y_{n+1})$. On trouve $k_1 = f(t_n, y_n)$, $k_2 = f(t_{n+1}, y_{n+1})$, $b_1 = 1 - \theta$ et $b_2 = \theta$. L'expression pour k_1 nous donne $c_1 = a_{11} = a_{12} = 0$. L'expression pour k_2 nous donne

$$k_2 = f(t_{n+1}, y_{n+1}) = f(t_n + h, y_n + hb_1k_1 + hb_2k_2).$$

Ainsi $c_2 = 1$, $a_{21} = b_1 = 1 - \theta$ et $a_{22} = b_2 = \theta$. Finalement, on obtient

0	0	0
1	$1 - \theta$	θ
	$1 - \theta$	θ

- (b) **(0.25 points)** Quelle méthode retrouve-t-on pour $\theta = 1/2$?

Sol.: Pour $\theta = \frac{1}{2}$, on obtient la méthode

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

Il s'agit de la méthode des trapèzes. Son tableau de Butcher est

0	0	0
1	$\frac{1}{2}$	$\frac{1}{2}$
	$\frac{1}{2}$	$\frac{1}{2}$

- (c) **(0.75 points)** Montrer que la méthode est I-stable si et seulement si $\theta \geq 1/2$.

Indication : Rappelez-vous que pour $z_1, z_2 \in \mathbb{C}$, on a $\left| \frac{z_1}{z_2} \right| = \frac{|z_1|}{|z_2|}$ et observez que $|1 - \theta iy|^2 = 1 + \theta^2 y^2$.

Sol.: Commençons par calculer la fonction de stabilité $R(z)$ de la méthode théta. Pour cela, on applique la méthode au problème scalaire test

$$y'(t) = \lambda y(t), \quad y(0) = 1.$$

On obtient

$$y_{n+1} = y_n + (1 - \theta)h\lambda y_n + \theta h\lambda y_{n+1}.$$

Ainsi

$$y_{n+1} = \frac{1 + (1 - \theta)h\lambda}{1 - \theta h\lambda} y_n$$

et donc

$$R(z) = \frac{1 + (1 - \theta)z}{1 - \theta z}.$$

Pour étudier la I-stabilité de la méthode, on évalue la fonction R en iy avec $y \in \mathbb{R}$.

$$R(iy) = \frac{1 + (1 - \theta)iy}{1 - \theta iy}.$$

On calcule le module de $R(iy)$ au carré.

$$|R(iy)|^2 = \frac{1 + (1 - \theta)^2 y^2}{1 + \theta^2 y^2} = \frac{1 + y^2 - 2\theta y^2 + \theta^2 y^2}{1 + \theta^2 y^2}$$

Pour que la méthode soit I-stable, il faut que $|R(iy)| \leq 1$ ou de manière équivalente $|R(iy)|^2 \leq 1$. On veut donc

$$1 + y^2 - 2\theta y^2 + \theta^2 y^2 \leq 1 + \theta^2 y^2.$$

Ce qui est équivalent à

$$y^2(1 - 2\theta) \leq 0.$$

Cette inégalité est vérifiée si et seulement si

$$\theta \geq \frac{1}{2}.$$

- (d) **(0.50 points)** En utilisant le théorème rappelé plus haut, en déduire une condition suffisante sur θ pour que la méthode soit A-stable. Montrer que cette condition est nécessaire.

Indication : La condition $|R(z)| \leq 1$ doit être vraie sur tout \mathbb{C}_- et donc pour des z arbitrairement grands en module.

Sol. : Une condition suffisante pour que la méthode soit A-stable est que celle-ci soit I-stable et ait une fonction de stabilité $R(z)$ analytique dans \mathbb{C}_- . On a vu que la méthode est I-stable pour $\theta \geq \frac{1}{2}$. La fonction

$$R(z) = \frac{1 + (1 - \theta)z}{1 - \theta z}$$

possède un unique pôle en $\frac{1}{\theta}$. Celle-ci est donc analytique dans \mathbb{C}_- car $\theta \geq 0$. Donc la méthode est A-stable pour $\theta \geq \frac{1}{2}$.

On vérifie que la condition est nécessaire en faisant tendre $|z|$ vers l'infini.

$$|R(z)| \rightarrow \frac{1 - \theta}{\theta}.$$

Or

$$\frac{1 - \theta}{\theta} \leq 1$$

seulement si

$$\theta \geq \frac{1}{2}.$$

2. (Valeurs propres du Laplacien discret)

On considère la matrice $N \times N$

$$A = (N+1)^2 \begin{pmatrix} -2 & 1 & & \\ 1 & -2 & 1 & \\ & 1 & \ddots & \ddots \\ & & \ddots & -2 \end{pmatrix}$$

utilisée pour la discrétisation du Laplacien en 1D ($\Delta u := \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}(x, t)$) avec conditions aux bords de Dirichlet $u(0, t) = u(1, t) = 0$ sur une grille de points à pas constant $\Delta x = 1/(N+1)$. Le but est de montrer que les valeurs propres de A sont

$$\lambda_k = (N+1)^2 \left(2 \cos \left(\frac{k\pi}{N+1} \right) - 2 \right), \quad 1 \leq k \leq N,$$

avec les vecteurs propres associés $v^{(k)} = (v_1^{(k)}, \dots, v_N^{(k)})^T$ définis par

$$v_j^{(k)} = C \sin \left(\frac{jk\pi}{N+1} \right), \quad 1 \leq j, k \leq N.$$

(a) On pose la matrice suivante

$$B := (N+1)^{-2} A + 2Id = \begin{pmatrix} 0 & 1 & & \\ 1 & 0 & 1 & \\ & 1 & \ddots & \ddots \\ & & \ddots & 0 \end{pmatrix}.$$

Montrer que pour chaque valeur propre μ de B , les composantes du vecteur propre associé $v = (v_1, \dots, v_N)^T$ satisfont la relation de récurrence

$$v_0 = 0, \quad v_{j-1} + v_{j+1} = \mu v_j, \quad j = 1, 2, \dots, N, \quad v_{N+1} = 0.$$

En déduire que v peut se mettre sous la forme $v_j = C(\zeta_1^j - \zeta_2^j)$ où

$$\zeta_1 + \zeta_2 = \mu, \quad \zeta_1 \zeta_2 = 1 \quad \text{et} \quad \left(\frac{\zeta_1}{\zeta_2} \right)^{N+1} = 1.$$

Sol.: Pour la relation de récurrence, il suffit de réécrire $Bv = \mu v$. Résoudre $v_{j-1} + v_{j+1} = \mu v_j$ donne $v_j = \alpha \zeta_1^j + \beta \zeta_2^j$ où $\zeta_1 + \zeta_2 = \mu$ et $\zeta_1 \zeta_2 = 1$. Enfin $v_0 = 0$ donne $\beta = -\alpha$ et $v_{N+1} = 0$ donne $\zeta_1^{N+1} = \zeta_2^{N+1}$.

(b) En déduire les valeurs possibles de ζ_1 et ζ_2 , puis celles de μ . Conclure sur les valeurs et vecteurs propres de A .

Indication : les racines $(N+1)$ -ième de l'unité sont exactement les $\exp \left(\frac{2ik\pi}{N+1} \right)$, $0 \leq k \leq N$.

Sol.: $\frac{\zeta_1}{\zeta_2}$ est une racine $(N+1)$ -ième de l'unité, donc $\zeta_1 = \exp \left(\frac{2ik\pi}{N+1} \right) \zeta_2$. La relation $\zeta_1 \zeta_2 = 1$ implique $\zeta_2 = \exp \left(-\frac{ik\pi}{N+1} \right)$, et on en déduit $\zeta_1 = \exp \left(\frac{ik\pi}{N+1} \right)$ (prendre l'autre racine carrée donne un résultat équivalent). Donc $\mu = 2 \cos \left(\frac{k\pi}{N+1} \right)$ et $v_j = C \sin \left(\frac{jk\pi}{N+1} \right)$. Pour conclure, on remarque que l'on a exactement N valeurs propres distinctes pour $1 \leq k \leq N$, donc on a bien tous les valeurs et vecteurs propres de B . Or comme A et B ont les mêmes vecteurs propres, on en déduit aisément les valeurs propres de A : $\lambda_k = (N+1)^2 \left(2 \cos \left(\frac{k\pi}{N+1} \right) - 2 \right)$.

(c) Vérifier le théorème de Gerschgorin avec la matrice A .

Sol.: Le théorème donne $\text{Sp}(A) \subset D(-2(N+1)^2, 2(N+1)^2)$. C'est bien le cas pour A car

$$-4(N+1)^2 \leq \lambda_k \leq 0.$$

- (d) Quel est le conditionnement $\kappa = \|A\| \cdot \|A^{-1}\|$ de la matrice A ? Que se passe-t-il quand N tend vers l'infini? Que peut-on en déduire sur la résolution numérique par différences finies de $\Delta u = f$ sur $[0, 1]$ avec $u(0) = u(1) = 0$?

Sol.: Le conditionnement de A est donné par $\kappa = \frac{|\max \text{Sp}(A)|}{|\min \text{Sp}(A)|} = \frac{1 - \cos\left(\frac{N\pi}{N+1}\right)}{1 - \cos\left(\frac{\pi}{N+1}\right)}$. Quand N tend vers l'infini, $\cos\left(\frac{\pi}{N+1}\right) \rightarrow 1$ et $\cos\left(\frac{N\pi}{N+1}\right) \rightarrow -1$ donc $\kappa \rightarrow \infty$.

Une discrétisation par différences finies de $\Delta u = f$ avec conditions de bords Dirichlet donne un système à résoudre de la forme $AU = F$ où $U, F \in \mathbb{R}^N$ et N est le nombre de points de discrétisation. La complexité de ce système d'équations est fonction du conditionnement de A , qui explose quand la dimension augmente. Donc plus le pas de discrétisation est faible, plus il est difficile et instable numériquement de résoudre $\Delta u = f$ par différences finies.