

## MODULE MA322 CORRIGÉ DE TRAVAUX DIRIGÉS N° 3

Résolution numérique des équations différentielles

Aéro. 3 Semestre: 2 **A.U.**: 2021-2022

**Prof.** H. El-Otmany

## Exercice n°1 Soit le problème de Cauchy suivant :

$$(\mathcal{P}) \left\{ \begin{array}{ll} y'(t) &= f(t,y(t)), \quad t \in [0;1], \\ y(0) &= 1 \end{array} \right.$$

où f(t, y) = 3t + y.

1. — Montrer que la fonction f est lipschitzienne par rapport à la deuxième variable et donner une constante de Lipschitz.

On a  $|f(t,y_1)-f(t,y_2)|=|y_1-y_2|$ , f est lipschitzienne par rapport à la variable y telle que k = 1. On dit aussi que f est 1-lipschitzienne par rapport à la variable y.

**Remarque :** Pour montrer que f est lipschitzienne en y, vous pouvez vérifier que f est une fonction de classe  $C^1$  et essayer de majorer la dérivée partielle par rapport à y au voisinage de

 $y_0$ . Autrement dit, il suffit de calculer  $\frac{\partial f(t,y)}{\partial y} = 1$ , donc  $\left| \frac{\partial f(t,y)}{\partial y} \right| = 1$ . Par conséquent, f est une fonction 1—lipschitzienne.

— Que peut-on dire sur l'existence et l'unicité du problème  $(\mathcal{P})$ ?

**Définition :** on dit que f est k-lipschitzienne en y si et seulement si  $||f(t,y)-f(t,z)|| \le$ |k||y-z|| pour tout  $(t,y),(t,z)\in U$ . On dit que f est localement lipschitzienne en y, si tout point de U admet un voisinage sur lequel f est lipschitzienne en y. Il existe des problèmes différentiels de Cauchy où f ne soit nécessairement localement lipschitzienne en y pour que ce problème admet une unique solution. **Exemple :** f(t,y) = q(t)h(y) avec q et h continues.

f est continue sur I et 1-lipschitzienne. Ainsi le théorème de Cauchy-Lipschitz nous assure que le problème différentiel  $(\mathcal{P})$  admet une unique solution  $y: I \longrightarrow \mathbb{R}$ .

2. Montrer que  $y(t) = 4e^t - 3t - 3$  est l'unique solution de  $(\mathcal{P})$ .

Pour que  $y(t) = 4e^t - 3t - 3$  soit l'unique solution du problème différentiel, il faut vérifier les conditions suivantes:

- $y: I \longrightarrow \mathbb{R}$ , définie sur l'intervalle ou le domaine de validité du problème  $(\mathcal{P})$ .
- $y(t) = 4e^t 3t 3$  vérifie l'équation y'(t) = f(t, y(t)) = 3t + y(t). Il suffit de de calculer la dérivée de  $y(t) = 4e^t - 3t - 3$  et de l'injecter dans l'équation différentielle. On a  $y'(t) = 4e^t - 3$ et  $3t + y(t) = 3t + 4e^t - 3t - 3 = 4e^t - 3 = y'(t)$ . Par conséquent,  $y(t) = 4e^t - 3t - 3$  vérifie l'équation donnée.
- $y(t) = 4e^t 3t 3$  vérifie la condition initiale du problème  $(\mathcal{P})$ . On a  $y(0) = 4e^0 3 \times 0 3 =$ 4 - 3 = 1.

Ensuite, par le théorème de Cauchy-Lipschitz, c'est donc la seule solution de l'équation qui peut vérifie l'équation et la condition initiale y(0) = 1.

**Remarque:** toute solution sur un intervalle I qui ne vérifie pas la condition initiale y(0) n'est pas une solution du problème différentiel  $(\mathcal{P})$ .

- 3. Écrire le schéma d'Euler explicite à ce problème, avec h = 0.1, puis évaluer la solution en t = 0.2. Soit  $y(t_n) \approx y_n$  tel que  $t_n = nh$ . Le schéma d'Euler explicite s'écrit ainsi  $y_{n+1} = y_n + hf(t_n, y_n)$ . On a
  - $y_0 = y(0.0) = 1$  (condition initiale).
  - $y_1 = y(0.1) = y_0 + hf(t_0, y_0) = y_0 + h(3t_0 + y_0) = 1.1.$

```
--y_2 = y(0.2) = y_1 + hf(t_1, y_1) = y_1 + h(3t_1 + y_1) = 1.24.
```

- 4. Écrire le schéma d'Euler implicite à ce problème, avec h = 0.1, puis évaluer la solution en t = 0.2. Soit  $y(t_n) \approx y_n$  tel que  $t_n = nh$ . Le schéma d'Euler implicite s'écrit ainsi  $y_{n+1} = y_n + y_n$  $hf(t_{n+1},y_{n+1})$ . En utilisant f(t,y) = 3t + y, il vient que  $y_{n+1} = y_n + 3t_{n+1}h + y_{n+1}h$ , donc  $(1-h)y_{n+1}=y_n+3t_{n+1}h=y_n+3(n+1)h^2$ . Par conséquent,  $y_{n+1}=\frac{y_n+3(n+1)h^2}{1-h}$  si  $h\neq 1$ . On a —  $y_0 = y(0.0) = 1$  (condition initiale).

  - $y_1 = y(0.1) = \frac{y_0 + 3(0+1)h^2}{1-h} = 1.1444$   $y_2 = y(0.2) = \frac{y_1 + 3(1+1)h^2}{1-h} = 1.338.$
- 5. Écrire la méthode de Runge-Kutta d'ordre 2 et donner l'approximation de y(0.2) à l'aide d'un pas de discrétisation numérique h = 0.1.

Soit  $y(t_n) \approx y_n$  tel que  $\hat{t_n} = nh$ . Posons  $y_{n+1} = y_n + hf(t_n + \frac{h}{2}, \hat{y}_n)$  où  $\hat{y}_n = y_n + \frac{h}{2}f(t_n, y_n)$ .

- $-y_0 = y(0.0) = 1$  (condition initiale).
- On a  $\hat{y_0} = y_0 + \frac{h}{2}f(t_0, y_0) = 1 + \frac{0.1}{2}(3 \times 0 + 1) = 1.05$ , donc  $y_1 = y(0.1) = y_0 + hf(t_0 + \frac{h}{2}, \hat{y_0}) = 1 + \frac{0.1}{2}(3 \times 0 + 1) = 1.05$  $1 + 0.1(3(\times 0 + \frac{0.1}{2}) + 1.05) = 1.12.$
- On a  $\hat{y}_1 = y_1 + \frac{h}{2}f(t_1, y_1) = 1.12 + \frac{0.1}{2}(3 \times 0.1 + 1.12) = 1.191$ , donc  $y_2 = y(0.2) = y_1 + hf(t_1 + \frac{h}{2}, \hat{y}_1) = 1.191 + 0.1(3(\times 1 + \frac{0.1}{2}) + 1.191) = 1.2841$ .
- 6. Comparer les solutions numériques obtenues par chaque méthode à la valeur exacte. D'après la solution du problème  $\mathcal{P}$ , on a  $y(0.2) \approx 1.2856$ . On conclut que les erreurs relatives sont de 0.03 pour Euler explicite, 0.04 pour Euler implicite, et 0.001 pour RK2.

## Exercice n°2 Soit le problème de Cauchy suivant :

$$(\mathcal{P}) \left\{ \begin{array}{ll} y'(t) &= e^{-t} - 2y(t), & t \in [0; 1], \\ y(0) &= 1 \end{array} \right.$$

1. Montrer que la fonction f est lipschitzienne par rapport à la deuxième variable et donner une constante de Lipschitz.

Posons  $f(t,y)=e^{-t}-2y$ . On a  $|f(t,y_1)-f(t,y_2)|\leqslant |-2y_1+2y_2|, f$  est lipschitzienne par rapport à la  $2^{\text{ème}}$  variable y telle que k=2. On dit aussi que f est 2-lipschitzienne par rapport à la variable y.

- 2. Montrer que ce problème admet une solution unique. On a  $|f(t,y_1) f(t,y_2)| \le |-2y_1 + 2y_2|$ , f est lipschitzienne par rapport à la  $2^{\text{ème}}$  variable y telle que k=2. On dit aussi que f est 2-lipschitzienne par rapport à la variable y.
- 3. Montrer que  $y(t) = e^{-t}$  est l'unique solution de ce problème.
- 4. Écrire le schéma d'Euler explicite à ce problème, avec h = 0.1, puis évaluer la solution en t = 0.3. Soit  $y(t_n) \approx y_n$  tel que  $t_n = nh$ . Le schéma d'Euler explicite s'écrit ainsi  $y_{n+1} = y_n + hf(t_n, y_n)$ .
  - $-y_0 = y(0.0) = 1$  (condition initiale).
  - $y_1 = y(0.1) = y_0 + hf(t_0, y_0) = y_0 + h(e^{-t_0} 2y_0) = 0.9.$
  - $y_2 = y(0.2) = y_1 + hf(t_1, y_1) = y_1 + h(e^{-t_1} 2y_1) = 0.810483741803596.$
  - $y_3 = y(0.3) = y_2 + hf(t_2, y_2) = y_2 + h(e^{-t_2} 2y_2) = 0.730260068750675.$
- 5. Écrire le schéma d'Euler implicite à ce problème, avec h = 0.1, puis évaluer la solution en t = 0.2. Soit  $y(t_n) \approx y_n$  tel que  $t_n = nh$ . Le schéma d'Euler implicite s'écrit ainsi  $y_{n+1} = y_n + y_n$  $hf(t_{n+1},y_{n+1})$ . En utilisant  $f(t,y)=e^{-t}-2y$ , il vient que  $y_{n+1}=y_n+e^{-t_n}h-2y_{n+1}h$ , donc  $(1+2h)y_{n+1} = y_n + 3t_{n+1}h = y_n + 3(n+1)h^2$ . Par conséquent,  $y_{n+1} = \frac{y_n + e^{-(n+1)h}h}{1+2h}$ . On a

$$-y_0 = y(0.0) = 1 \text{ (condition initiale)}.$$

$$-y_1 = y(0.1) = \frac{y_0 + e^{-(0+1)h}h}{1+2h} = 0.9087364515029966.$$

$$-y_2 = y(0.2) = \frac{y_1 + e^{-(1+1)h}h}{1+2h} = 0.8255079390089958.$$

$$-y_3 = y(0.3) = \frac{y_2 + e^{-(2+1)h}h}{1+2h} = 0.749658134230973.$$

6. Écrire la méthode de Runge-Kutta d'ordre 2 et donner l'approximation de y(0.3) à l'aide d'un pas de discrétisation numérique h = 0.1.

Soit  $y(t_n) \approx y_{t_n}$  tel que  $t_n = nh$ . Posons  $y_{n+1} = y_n + hf(t_n + \frac{h}{2}, \hat{y}_n)$  où  $\hat{y}_n = y_n + \frac{h}{2}f(t_n, y_n)$ .

- $y_0 = y(0.0) = 1$  (condition initiale).
- On a  $\hat{y}_0 = y_0 + \frac{h}{2}f(t_0, y_0) = 1 + \frac{0.1}{2}(e^{-t_0} 2y_0) = 0.95$ , donc  $y_1 = y(0.1) = y_0 + hf(t_0 + \frac{h}{2}, \hat{y}_0) = 0.9051229424500714$ .
- On a  $\hat{y}_1 = y_1 + \frac{h}{2}f(t_1, y_1) = 0.8598525191068622$ , donc  $y_2 = y(0.2) = y_1 + hf(t_1 + \frac{h}{2}, \hat{y}_1) = 0.8598525191068622$ 0.8192232362712047.
- On a  $\hat{y}_2 = y_2 + \frac{h}{2}f(t_2, y_2) = 0.7782374502979834$ , donc  $y_3 = y(0.2) = y_2 + hf(t_2 + \frac{h}{2}, \hat{y}_2) = 0.7782374502979834$ 0.7414558245187486.
- 7. Comparer les solutions numériques obtenues par chaque méthode à la valeur exacte. La solution du problème  $\mathcal{P}$ , nous donne  $y(0.2) \approx e^{-0.2} = 0.81873075308$ . Par conséquent, les erreurs relatives sont d'ordre  $10^{-2}$  pour les schémas d'Euler et d'ordre  $8 \times 10^{-4}$  pour le schéma de Runge-Kutta d'ordre 2.

Soit l'équation différentielle du second ordre y'' + ty' + (1 - t)y = 2, considérée sur Exercice n°3 l'intervalle I = [0; 1] assortie des conditions initiales y(0) = 0 et y'(0) = 0.

- 1. Reformuler cette équation différentielle sous la forme d'un problème de Cauchy. Posons Y(t) = $\begin{bmatrix} y(t) \\ y'(t) \end{bmatrix} \text{ et } F(t,Y(t)) = \begin{bmatrix} y' \\ 2-ty'-(1-t)y \end{bmatrix}. \text{ L'équation différentielle s'écrit ainsi} : Y'(t) = F(t,Y(t)) \text{ où } F\left(t,Y(t)=\begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix}\right) = \begin{bmatrix} y_2 \\ 2-ty_2-(1-t)y_1 \end{bmatrix}.$
- 2. Montrer que ce problème a une et une seule solution. On vérifie les hypothèse de Cauchy-Lipschitz:
  - F est une fonction continue sur I = [0; 1] car ses composantes sont continues.
  - On étudie si F est Lipschitzienne en utilisant la nome 1: ||F(t,Y) F(t,Z)||. On a, avec  $t \in [0; 1],$

$$||F(t,Y) - F(t,Z)|| = \left\| \begin{bmatrix} y_2 - z_2 \\ -t(y_2 - z_2) - (1 - t)(y_1 - z_1) \end{bmatrix} \right\|$$

$$\leq (1 + t)|y_2 - z_2| + |1 - t||y_1 - z_1| \leq 2||Y - Z||.$$

Donc F est 2-Lipschitzienne. en Y.

3. Exposer la formulation de la méthode d'Euler explicite pour ce problème. Calculer, pour h=0.1la valeur approchée obtenue comme approximation de y(0.3).

Soit  $Y(t_n) \approx Y_n$  tel que  $t_n = nh$ . Le schéma d'Euler explicite s'écrit ainsi  $Y_{n+1} = Y_n + hF(t_n, Y_n)$ .

$$- Y_0 = \begin{bmatrix} y(0.0) \\ y'(0.0) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$
 (condition initiale).

$$-Y_1 = \begin{bmatrix} y(0.1) \\ y'(0.1) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0.2 \end{bmatrix}$$

$$-Y_2 = \begin{bmatrix} y(0.2) \\ y'(0.2) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.02 \\ 0.398 \end{bmatrix}$$

$$-Y_3 = \begin{bmatrix} y(0.3) \\ y'(0.3) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.0598 \\ 0.58844 \end{bmatrix}$$
On trouve  $y(0.3) \approx 0.0598$ .

**Remarque :** le calcul de la deuxième composante  $y'(t_3)$  de  $Y_3$  n'est pas nécessaire. Vous pouvez appliquer le développement de Taylor à y(t) à l'ordre 3 au point t=0.

4. Exposer la formulation de la méthode d'Euler implicite pour ce problème.

Posons  $Y_n = \begin{bmatrix} y_n \\ z_n \end{bmatrix}$ , le schéma d'Euler implicite s'écrit ainsi  $Y_{n+1} = Y_n + hF(t_{n+1}, Y_{n+1})$ . On a donc

$$\begin{cases} y_{n+1} &= y_n + hz_{n+1} \\ z_{n+1} &= z_n + h(2 - t_{n+1}z_{n+1} - (1 - t_{n+1})y_{n+1}) \end{cases}$$

On obtient les composantes de  $Y_{n+1}$  de la résolution du système linéaire suivant :

$$(S) \begin{cases} y_{n+1} - hz_{n+1} &= y_n \\ (1 - t_{n+1})hy_{n+1} + (1 + t_{n+1})hz_{n+1} &= 2h + z_n \end{cases}$$

**Remarque :** On peut résoudre explicitement le système avec les méthodes algébriques (Cramer, Pivot de Gauss, ...) ou utiliser un algorithme (TDMA, ...) pour le résoudre à chaque itération. En utilisant la méthode de substitution, on arrive à

$$(S) \iff \begin{cases} y_{n+1} &= hz_{n+1} + y_n \\ (1 - t_{n+1})h(hz_{n+1} + y_n) + (1 + t_{n+1})hz_{n+1} &= 2h + z_n \end{cases}$$

$$\iff \begin{cases} y_{n+1} &= hz_{n+1} + y_n \\ (1 - t_{n+1})h^2z_{n+1} + (1 - t_{n+1})hy_n + (1 + t_{n+1})hz_{n+1} &= 2h + z_n \end{cases}$$

$$\iff \begin{cases} y_{n+1} &= hz_{n+1} + y_n \\ (1 - t_{n+1})h^2 + (1 + t_{n+1})h \end{bmatrix} z_{n+1} &= 2h + z_n - (1 - t_{n+1})hy_n \end{cases}$$

$$\iff \begin{cases} y_{n+1} &= \frac{2h + z_n - (1 - t_{n+1})hy_n}{(1 - t_{n+1})h + (1 + t_{n+1})} + y_n \\ z_{n+1} &= \frac{2h + z_n - (1 - t_{n+1})hy_n}{(1 - t_{n+1})h^2 + (1 + t_{n+1})h} \end{cases}$$

avec 
$$y_0 = y(0)$$
 et  $z_0 = z(0) = y'(0)$ .

**Exercice n°4** Soit le système différentiel à deux inconnues y(t) et z(t) considéré sur un intervalle [0;T] suivant :

$$\begin{cases} y'' - ty' + 2z &= t \\ y' + e^t y + 3z' + 2z &= 4t^2 + 1 \end{cases}$$

1. Quelles conditions initiales poser pour constituer avec ce système un problème de Cauchy? L'exprimer sous la forme Y' = F(t, Y).

On est amené à poser 
$$Y(t) = \begin{bmatrix} y(t) \\ y'(t) \\ z(t) \end{bmatrix}$$
 et  $F(t,Y(t)) = \begin{bmatrix} y' \\ t+ty'-2z \\ \frac{1}{3}\left(4t^2+1-y'-e^ty-2z\right) \end{bmatrix}$ . L'équation

différentielle s'écrit ainsi :  $Y'(t) = \overline{F}(t, Y(t))$  où

$$F\left(t, Y(t) = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{bmatrix}\right) = \begin{bmatrix} y_2 \\ t + ty_2 - 2y_3 \\ \frac{1}{3} \left(4t^2 + 1 - y_2 - e^t y_1 - 2y_3\right) \end{bmatrix}.$$

où  $Y(0) = \begin{bmatrix} y(0) \\ y'(0) \\ z(0) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} y(0) \\ y'(0) \\ y''(0) \end{bmatrix}$  est la condition initiale à imposer pour que ce système d'équations soit un problème de Cauchy.

2. Justifier que ce problème admet une et une seule solution.

Il suffit de vérifier les hypothèse de Cauchy-Lipschitz :

- F est une fonction de classe  $C^1$  sur I = [0; T] au voisinage de  $Y_0$  car ses composantes sont dérivables et continues.
- On étudie si F est Lipschitzienne en utilisant la nome 1: ||F(t,Y) F(t,Z)||. On a, avec  $t \in [0;T]$ ,

$$||F(t,Y) - F(t,Z)|| = \left\| \begin{bmatrix} y_2 - z_2 \\ t(y_2 - z_2) - 2(y_3 - z_3) \\ \frac{1}{3} \left( -(y_2 - z_2) - e^t(y_1 - z_1) - 2(y_3 - z_3) \right) \end{bmatrix} . \right\|$$

$$\leq |y_2 - z_2| + t|y_2 - z_2| + 2|y_3 - z_3| + \frac{1}{3} \left( |y_2 - z_2| + e^t|y_1 - z_1| + 2|y_3 - z_3| \right)$$

$$\leq \frac{e^T}{3} |y_1 - z_1| + \left(\frac{4}{3} + T\right) |y_2 - z_2| + \left(2 + \frac{2}{3}\right) |y_3 - z_3|$$

Prenons  $k = \max\left(\frac{e^T}{3}, \frac{4}{3} + T, \frac{8}{3}\right)$ , on en déduit que

$$||F(t,Y) - F(t,Z)|| \le k(|y_1 - z_1| + |y_2 - z_2| + |y_3 - z_3|) = k||Y - Z||.$$

Par conséquent F est k-Lipschitzienne en Y.

- 3. Exposer le principe des méthodes d'Euler explicite et implicite pour ce système.
  - Méthode d'Euler explicite (résolution d'un système linéaire que l'on pourrait expliciter avec les méthodes algébriques) :

Posons 
$$Y_n = \begin{bmatrix} y_n \\ z_n \\ v_n \end{bmatrix}$$
, le schéma s'écrit ainsi  $Y_{n+1} = Y_n + hF(t_n,Y_n)$ . On a donc

$$\begin{cases} y_{n+1} &= y_n + hz_n \\ z_{n+1} &= z_n + h(t_n + t_n z_n - 2v_n) \\ v_{n+1} &= v_n + \frac{h}{3} \left( 4t_n^2 + 1 - z_n - e^{t_n} y_n - 2v_n \right) \end{cases}$$

d'où

$$\begin{cases} y_{n+1} &= y_n + hz_n \\ z_{n+1} &= (1 + ht_n)z_n + ht_n - 2hv_n \\ v_{n+1} &= (1 + \frac{h}{3})v_n + \frac{h}{3}(4t_n^2 + 1 - z_n - e^{t_n}y_n) \end{cases}$$

En utilisant  $t_n = nh$  et les conditions initiales, on peut déterminer les valeurs du triplet  $(y_{n+1}, z_{n+1}, v_{n+1})$  pour différentes valeurs de n et de h.

— Méthode d'Euler explicite (Plusieurs opérations algébriques pour expliciter  $Y_{n+1}$ ): Posons  $Y_n = \begin{bmatrix} y_n \\ z_n \end{bmatrix}$ , le schéma d'Euler implicite s'écrit ainsi  $Y_{n+1} = Y_n + hF(t_{n+1}, Y_{n+1})$ . On a donc

$$(S) \begin{cases} y_{n+1} &= y_n + hz_{n+1} \\ z_{n+1} &= z_n + h(t_{n+1} + t_{n+1}z_{n+1} - 2v_{n+1}) \\ v_{n+1} &= v_n + \frac{h}{3} \left( 4t_{n+1}^2 + 1 - z_{n+1} - e^{t_{n+1}}y_{n+1} - 2v_{n+1} \right) \end{cases}$$

En réarrangeant le triplet  $(y_{n+1}, z_{n+1}, v_{n+1})$ , les composantes de $Y_{n+1}$  s'écrivent ainsi :

$$(S) \iff \begin{cases} y_{n+1} - hz_{n+1} &= y_n \\ (1 - ht_{n+1})z_{n+1} + 2hv_{n+1} &= z_n + ht_{n+1} \\ \frac{he^{t_{n+1}}}{3}y_{n+1} + \frac{h}{3}z_{n+1} + \left(1 + \frac{2}{3}h\right)v_{n+1} &= v_n + \frac{h}{3}\left(4t_{n+1}^2 + 1\right) \end{cases}$$

$$\iff \begin{pmatrix} 1 & -h & 0 \\ 0 & (1 - ht_{n+1}) & 2h \\ \frac{he^{t_{n+1}}}{3} & \frac{h}{3} & \left(1 + \frac{2}{3}h\right) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_{n+1} \\ z_{n+1} \\ v_{n+1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y_n \\ z_n + ht_{n+1} \\ v_n + \frac{h}{3}\left(4t_{n+1}^2 + 1\right) \end{pmatrix}$$

En utilisant la méthode du Pivot de Gauss ou système de Cramer (déterminant non nul), on trouve facilement les valeurs de  $(y_{n+1}, z_{n+1}, v_{n+1})$  en fonction  $(y_n, z_n, v_n)$ .