## Matlab 14-15 for dummies : problème 7 Zone de stabilité des méthodes de Gear

On peut montrer que la région de stabilité de ces méthodes contient l'entièreté de l'axe réel négatif pour un ordre  $n \le 6$ . Ces méthodes semblent donc convenir particulièrement bien à la résolution de problèmes scalaires raides. On se propose -ici- de calculer ces fameuses zones de stabilité.

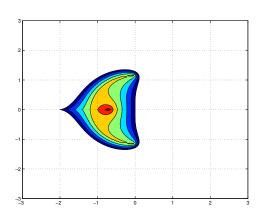
Les méthodes de Gear d'ordre un à quatre sont définies par :

$$\begin{array}{rcl} U_{i+1} & = & U_i + h \; F_{i+1} \\ \\ U_{i+1} & = & \frac{1}{3} \left( -U_{i-1} + 4U_i \right) + \frac{2h}{3} \; F_{i+1} \\ \\ U_{i+1} & = & \frac{1}{11} \left( 2U_{i-2} - 9U_{i-1} + 18U_i \right) + \frac{6h}{11} \; F_{i+1} \\ \\ U_{i+1} & = & \frac{1}{25} \left( -3U_{i-3} + 16U_{i-2} - 36U_{i-1} + 48U_i \right) + \frac{12h}{25} \; F_{i+1} \end{array}$$

A titre d'exemple, nous avions obtenu la zone de stabilité d'une méthode d'Adams à pas multiples avec ce petit programme dans l'exercice 60 :

```
[x,y]=meshgrid([-3:0.05:3],[-3:0.05:3]);
z = x+i*y;
b = (0.5 + z/2 + 3 * z.^2 /8);
c = z.^2/4;
f1 = abs(b - sqrt(b.^2 - c));
f2 = abs(b + sqrt(b.^2 - c));
figure;
contourf(x,y,-max(f1,f2),[-1:0.1:0]);
grid;
```

$$\begin{cases} P_{i+1} &= U_i + \frac{h}{2} \left( -f(X_{i-1}, U_{i-1}) + 3f(X_i, U_i) \right) \\ U_{i+1} &= U_i + \frac{h}{2} \left( f(X_i, U_i) + f(X_{i+1}, P_{i+1}) \right) \end{cases}$$



## On vous demande de :

- 1. Calculer les coefficients des méthodes de Gear d'ordre cinq et six : cela peut à nouveau se faire avec un crayon ou un bic, avant d'aller vous précipiter sur votre ordinateur !
- 2. Ecrire une fonction [alpha] = GearStability(x,y,n) qui fournit le module du facteur d'amplification pour tout point du plan complexe hλ dont on fournit les valeurs réelles et imaginaires dans les matrices x et y de même taille. L'indice n est l'ordre de la méthode de Gear considérée : on se limitera aux cas 0 < n < 7. La matrice alpha aura la taille des matrices x et y.
- 3. Un petit programme matlab7\_test vous est bien évidemment fourni par une équipe didactique toujours aussi attentive.
- 4. Votre fonction (avec les éventuelles sous-fonctions que vous auriez créées) sera incluse dans un unique fichier GearStability.m, sans y adjoindre le programme de test fourni! Cette fonction devra être soumise via le web avant le mardi 9 décembre à 23h59: ce travail est individuel et sera évalué. Pour permettre une correction plus aisée, ne pas inclure les commandes clc et close all dans votre fonction GearStability.
- 5. Bonus : pour ceux qui ne savent vraiment pas à quoi passer leurs longues soirées d'hivers, on peut généraliser la fonction afin qu'elle fournisse le résultat pour n'importe quel n positif (sans exagérer toutefois, car le temps de calcul risque de devenir un peu prohibitif à un certain moment!)

Bon travail à tous :-)