

Dynamique de réseaux multi-échelles complexes sous contraintes: Modélisation et Analyse

Liam Toran

Stage de fin de M2A 2019 au Laboratoire J.A. Dieudonné de l'Université de Nice
sous la supervision d'Yves D'Angelo, Rémi Catellier et Laurent Monasse.

Thèmes : Mathématiques et leurs Interactions, Modélisation, Analyse, Processus Stochastiques, Équations aux dérivées partielles et ordinaires, Stabilité, Réaction-Diffusion, Ondes progressives, Simulation Numérique.



FIGURE 1 – Capture d'un réseau de champignon en expansion,
par Éric Herbert, Gwenaël Ruprich-Robert et Florence Leclerc.

Table des matières

0	Introduction	3
1	L'équation de Fisher ou KPP	4
1.1	Preliminaire	4
1.2	Réaction	4
1.3	Réaction-Diffusion	4
1.4	Solutions d'ondes plane stationnaire / onde progressive	5
1.5	Dans l'exemple de Fisher-KPP	6
1.6	Théorèmes de sélection de la vitesse pour KPP	6
2	Dynamique de Réseaux en Croissance	7
2.1	Explication des équations du système (7)	7
2.2	Dérivation de l'équation "KPP avec mémoire"	8
2.3	Propriétés de l'équation de réaction associée à "KPP avec mémoire"	8
3	Recherche de la vitesse d'onde des solutions progressives de l'Équation KPP avec Mémoire	10
3.1	Linéarisation au voisinage de $(0, 0, C_0)$	10
3.2	Linéarisation au voisinage de $(0, \rho_\infty, 0)$	11
4	Schémas Numériques	13
4.1	Pour l'équation différentielle ordinaire	13
4.2	Pour l'équation aux dérivées partielles	14
5	Résolution numérique	16
5.1	Résolution de l'EDO	16
5.2	Résolution de l'EDP en 1D	18
5.3	Résolution de l'EDP en 2D	20
6	Recherche de la vitesse d'onde des solutions progressives de l'Équation fluide complète du champignon.	22
6.1	Condition d'existence de racines toutes réelles	23
6.2	Condition d'amortissement et détermination de la vitesse d'onde sélectionnée	26
7	Appendices	30
7.1	Code de résolution de l'EDO	30
7.2	Code de la résolution de l'EDP en 1D	34
7.3	Code de la résolution de l'EDP en 2D	38

0 Introduction

Comment une information ou une rumeur peut être relayée et se propager au sein d'un réseau numérique ou social? Comment un champignon ou une plante envahit un milieu pour y chercher au mieux des substances nutritives? Comment des virus ou des microbes pathogènes peuvent se propager au sein d'une population humaine ou animale? Comment les marchandises, l'énergie, l'argent peuvent circuler de la "meilleure" façon au sein d'une économie?

Toutes ces questions semblent se référer à des problématiques sensiblement différentes et à priori étudiées dans des disciplines différentes. L'analyse de ces phénomènes est liée à la dynamique de propagation et diffusion au sein d'un réseau d'agents connectés. Leur description mathématique repose alors sur des modèles très similaires, qui portent sur la description et la caractérisation d'un nombre croissant d'"individus" en évolution, ainsi que de leurs interactions au sein d'un réseau en expansion spatiale.

Le but de ce stage consistait d'une part en l'analyse mathématique des modèles proposés, et d'autre part à développer des approches numériques permettant de simuler et d'analyser la dynamique de ces réseaux.

La première section de ce rapport est un rappel de résultats classiques sur les équations de réaction diffusion et en particulier l'équation de Fisher-KPP.

La seconde section consiste à l'introduction et l'explication du modèle étudié, le modèle de croissance de réseaux dynamiques branchant, ainsi que l'étude et l'analyse de certaines de ces propriétés. La troisième section expose le calcul de recherche de la vitesse d'onde pour les solutions progressives d'une approximation du modèle.

La quatrième section introduit les schémas numériques utilisés pour simuler le modèle approché, ainsi que l'analyse de ces schémas.

La cinquième expose alors les résultats de la simulation numérique ainsi que l'analyse de ces résultats : notamment, on obtient dans cette partie une validation pour la vitesse d'onde obtenue dans la troisième section.

La sixième section revient alors sur le modèle complet (non simplifié) et expose comment retrouver la vitesse d'onde dans ce cas.

La septième et dernière section valide ensuite le résultat de la section 6 sur différentes simulations.

1 L'équation de Fisher ou KPP

1.1 Préliminaire

Notre point de départ est l'équation de diffusion :

$$\partial_t u = \Delta u \quad (1)$$

En plus de la diffusion, considérons des modèles où le taux d'accroissement de u dépend aussi de la densité u .

Ceci donne les équations de réaction-diffusion :

$$\partial_t u = \Delta u + F(u) \quad (2)$$

où F est assez lisse.

Il est souvent naturel dans les modèles de considérer $F(u)$ proportionnel à u pour u petit ("croissance"), et quand u devient proche de 1, l'accroissement $F(u)$ s'arrête : $F(1) = 0$ ("saturation"). Ces types de modèles ont été introduits et examinés par les travaux de Fisher[1] et Kolmogorov, Petrovsky et Piscounov (abrégés KPP).

Un exemple d'une telle équation est :

$$\partial_t u = \Delta u + ru(1 - u) \quad (3)$$

où $r > 0$, qui sera dans la suite étudiée dans le cas 1-dimensionnel en $x : u = u(x, t)$.

1.2 Réaction

En observant les solutions constantes en $x : u(x, t) = v(t)$ dans (3), l'équation différentielle ordinaire (EDO ou ODE) suivante est obtenue :

$$\partial_t v = r(v - v^2) = F(v) \quad (4)$$

Il y a deux équilibres ($F(v) = 0$) pour $v = 0$ et $v = 1$.

Par le théorème de stabilité de Lyapunov, $F'(0) > 0$ montre que $v = 0$ est instable et $F'(1) < 0$ montre $v = 1$ est asymptotiquement stable.

1.3 Réaction-Diffusion

Dans l'espace $X = C_{b,unif}^0(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ des fonctions bornées et uniformément continues, il y a existence locale et unicité des solutions de l'équation de Fisher-KPP (2). Grâce à un principe du maximum, il y a aussi existence globale et unicité des solutions.

Théorème 1. Existence et Unicité de la solution de Fisher-KPP dans X :

Soit $U_0 \in X$. Il existe une unique solution de l'équation de Fisher-KPP (2) $U \in C([0, \infty[, X)$ avec condition initiale U_0 .

Théorème 2. Principe du Maximum :

Soit u_1 et u_2 deux solutions de (2).

Si il existe t_0 tel que $u_1(x, t_0) < u_2(x, t_0) \forall x$ alors $u_1(x, t) < u_2(x, t) \forall x$ et $\forall t > t_0$

1.4 Solutions d'ondes plane stationnaire / onde progressive

Rappelons la définition d'une solution en onde plane stationnaire / onde progressive :

Définition 1.1. Solutions en onde plane stationnaires.

Une solution en onde plane stationnaire est une solution de la forme $u(x, t) = h(x - st)$ où $c \in \mathbb{R}$. On fera parfois l'abus de notation $u(x, t) = u(x - st)$

Sous des hypothèses “faibles” sur F , l'équation (2) : $\partial_t u = \Delta u + F(u)$ a alors la propriété surprenante et importante de posséder des solutions en ondes planes stationnaires liant les états d'équilibre $u = 1$ (à $-\infty$) et $u = 0$ (à $+\infty$).

Les hypothèses sur F portent en partie sur le fait que (2) doit posséder :

- Deux états d'équilibre $u = 1$ et $u = 0$: $F(0) = F(1) = 0$:
- Un phénomène de “croissance” : $F'(0) > 0$
- Un phénomène de “saturation” : $F'(1) < 0$

Étude des solutions en ondes progressive de (2) :

En substituant $u(x, t) = h(x - st) = h(y)$ pour $y = x - st$ dans (2), les équations obtenues sur h sont :

$$\begin{cases} h''(y) + sh'(y) + F(h(y)) = 0 \\ h(-\infty) = 1 \\ h(+\infty) = 0 \end{cases} \quad (5)$$

qui est une équation elliptique non linéaire. Le problème est donc de trouver s et $h \in C^2$ tels que le système (5) soit vérifié. Le théorème obtenu est le suivant :

Théorème 3. Existence de solutions en onde progressive pour les équations de réaction-diffusion :

Soit $F \in C^1([0, 1])$ tel $F(0) = F(1) = 0$ et $F \geq 0$.

Il existe une vitesse critique s_* telle que $s_*^2 \geq 4F'(0)$ et :

- i) $\forall s \geq s_*$, l'équation (5) a une solution $h_s : \mathbb{R} \rightarrow]0, 1[$ de classe C^3 . Cette solution est unique à translation près.
- ii) $\forall s < s_*$ l'équation (5) n'a pas de solution $h : \mathbb{R} \rightarrow [0, 1]$

Remarques :

Dans le cas ii) il existe des solutions en ondes planes mais elles ne sont pas confinées dans $[0, 1]$ ni dans \mathbb{R}^+ , ce qui ne fait pas de sens dans une étude de densité de population.

Dans le cas de l'équation de Fisher-KPP, c'est à dire pour $F(u) = r(u - u^2)$, on a $s_*^2 = 4F'(0) = 4r$: la vitesse minimale de propagation est $s^* = 2\sqrt{r}$.

1.5 Dans l'exemple de Fisher-KPP

Considérons l'équation de Fisher-KPP (3) : $\partial_t u = \Delta u + ru(1 - u)$.

Comme $u \equiv 0$ et $u \equiv 1$ sont des solutions particulières de (3), si $0 \leq u_0(x) \leq 1 \ \forall x$, alors par le principe du maximum on a $0 \leq u(x, t) \leq 1 \ \forall x, t$.

Soit h une solution en onde plane de (5) avec $0 \leq h \leq 1 \ \forall y$, i.e. $h''(y) + sh'(y) + rh(y) - rh^2(y) = 0$.

En linéarisant autour de l'état $h = 0$ on obtient :

$$h''(y) + sh'(y) + rh(y) = 0 \quad (6)$$

de polynôme caractéristique $X^2 + sX + r = 0$ et de discriminant $\Delta = s^2 - 4r$.

On voit alors que la condition $s^2 \geq 4r$ est nécessaire pour que $0 \leq h \leq 1$: c'est la condition d'amortissement fort de l'oscillateur autour de l'état $h = 0$.

1.6 Théorèmes de sélection de la vitesse pour KPP

Le théorème important suivant est du aux travaux de Kolmogorov, Petrovsky et Piscounov de 1937. C'est l'article et le résultat fondateur de la théorie des ondes planes dans les systèmes de réaction-diffusion.

Théorème 4. Convergence vers une solution d'onde à vitesse minimale pour les solutions de l'équation de Fisher-KPP avec une donnée initiale à support compact

Soit $u_0 \rightarrow]0, 1[$ une donnée initiale à support compact. Soit u la solution de l'équation de Fisher-KPP (3) avec $r = 1$ et de donnée initiale u_0 . Alors quand $t \rightarrow \infty$, u converge uniformément en x vers une solution d'onde h_{s^*} de (5) qui se déplace à vitesse minimale $s^* = 2$:

$$\sup_{y \in \mathbb{R}} |u(y + m(t), t) - h_{s^*}(y)| \rightarrow_{t \rightarrow \infty} 0$$

où $m(t) = 2t - (3/2) \log(t) + y_0$.

Remarque : La vitesse du front est alors $s(t) = \partial_t m(t) = 2 - \frac{3}{2t} \rightarrow_{t \rightarrow \infty} 2$.

Ce résultat a été raffiné par la suite par Uchiyama, Bramson et Lau. Leurs travaux apportent plus d'informations sur comment la vitesse du front se sélectionne en fonction de la donnée initiale, et comment il est possible d'obtenir d'autres vitesses de fronts que la vitesse minimale en fonction de la donnée initiale.

Théorème 5. Sélection de la vitesse pour les solutions de l'équation de Fisher-KPP en fonction de la donnée initiale

Si $u_0 \rightarrow]0, 1[$ vérifie $\liminf_{x \rightarrow -\infty} u_0(x) > 0$ et $\int_0^{+\infty} x e^x u_0(x) / dx < \infty$ alors il existe $y_0 \in \mathbb{R}$ tel que la solution de (3) avec données initiales u_0 vérifie

$$\sup_{y \in \mathbb{R}} |u(y + m(t), t) - h_{s^*}(y)| \rightarrow_{t \rightarrow \infty} 0$$

où $m(t) = 2t - (3/2) \log(t) + y_0$.

D'autres vitesses peuvent être sélectionnées : Si la donnée initiale vérifie $u_0(x) \approx e^{-\lambda_-(s)x}$ quand $x \rightarrow +\infty$, où $\lambda_-(s)$ est la plus petite racine du polynôme caractéristique $X^2 + sX + r = 0$, alors la solution converge vers une onde progressive de vitesse s .

2 Dynamique de Réseaux en Croissance

Dans cette section et par la suite nous étudions le modèle sur la croissance de réseaux dynamiques branchants, par exemple un champignon, proposé par Rémi Catellier, Yves D'Angelo et Cristiano Ricci, avec rescaling adéquat :

$$\begin{cases} \partial_t \mu + \nabla(\mu v) = f(C)(\mu + \rho) - \mu \rho \\ \partial_t(\mu v) + \nabla(\mu v \times v) + T \nabla \mu = -\lambda \mu v + \mu \nabla C - \mu v \rho \\ \partial_t \rho = F(v) \mu \\ \partial_t C = -b \rho C \end{cases} \quad (7)$$

L'inconnue μ représente la densité des apex du champignon.

L'inconnue ρ représente la densité des hyphes/ du réseau.

L'inconnue v représente la vitesse des apex.

L'inconnue C représente la concentration des nutriments.

Les paramètres T , λ et b sont des scalaires représentant la température, l'amortissement fluide sur la vitesse des apex, et le taux de consommation des nutriments par le réseau.

La fonction f indique l'influence de la concentration de nutriments sur la croissance du champignon. Pour avoir un état stationnaire sur la croissance du champignon, $f(0) = 0$ et $f(x)/x$ dans L^1 proche de 0 sont imposés.

La fonction F représente l'inverse du temps moyen passé par les apex dans un point donné, et est donné par l'expression :

$$F(V) = \left(\frac{1}{2\pi T}\right)^{\frac{d}{2}} \int_{\mathbb{R}^d} |v| \exp\left(-\frac{|v - V|^2}{2T}\right) dv \quad (8)$$

où d est la dimension du problème. Ceci est souvent simplifié en substituant $F(V)$ par une constante : $F(V) = F_0$.

2.1 Explication des équations du système (7)

Le champignon est un réseau branchant dynamique qui peut être étudié en deux parties : les apex (pointes du réseau) représentés par leur densité μ et les hyphes (branches du réseau) représentés par leur densité ρ

Les lignes du système (7) représentent :

i) La première ligne du système est le bilan de masse sur les apex avec le terme gauche classique $\partial_t \mu + \nabla(\mu v)$. Le terme de droite est composé de : - $f(C)(\mu + \rho)$ correspondant à une croissance proportionnelle à la concentration de nutriments du réseau et la masse existante d'apex et d'hyphes, - et un terme $-\mu \rho$ qui correspond à l'anastomose : une pointe qui rencontre une branche va fusionner avec elle et être détruite. Il y a un terme de croissance et un terme de saturation comme pour le modèle KPP.

ii) La deuxième ligne est le bilan de vitesse avec le terme de gauche classique $\partial_t(\mu v) + \nabla(\mu v \times v)$. Le terme $T \nabla \mu$ représente le mouvement brownien suivi par les apex. Le terme $-\lambda \mu v$ représente un amortissement fluide dans la physique du problème. Le terme $+\mu \nabla C$ représente la tendance des apex à aller vers les milieux de forte concentration. Le terme $-\mu v \rho$ représente la perte de vitesse due à l'anastomose.

iii) La troisième ligne correspond à la relation entre les branches et les pointes : la trace laissée par les apex sont les branches.

iv) La quatrième ligne décrit l'évolution de la concentration de nutriments : ils sont consommés par les hyphes avec un taux bC où b est une constante positive.

2.2 Dérivation de l'équation "KPP avec mémoire"

En faisant tendre T et λ vers $+\infty$, avec $\frac{T}{\lambda} = K$ constant, la deuxième ligne de (7) donne :

$$+K\nabla\mu = -\mu v \quad (9)$$

En injectant ceci dans la ligne 1 du système, on obtient le système de 3 inconnues suivant :

$$\begin{cases} \partial_t \mu = K\Delta\mu + f(C)(\mu + \rho) - \mu\rho \\ \partial_t \rho = F_0\mu \\ \partial_t C = -b\rho C \end{cases} \quad (10)$$

dit "KPP avec mémoire".

2.3 Propriétés de l'équation de réaction associée à "KPP avec mémoire"

Soit (μ, ρ, C) vérifiant le système d'équations suivant :

$$\begin{cases} \partial_t \mu = f(C)(\mu + \rho) - \mu\rho \\ \partial_t \rho = F_0\mu \\ \partial_t C = -b\rho C \end{cases} \quad (11)$$

avec $f(0) = 0$.

Ce système correspond au système "KPP avec mémoire" sans le terme de diffusion. On s'intéresse au comportement de (μ, ρ, C) sur \mathbb{R}^+ :

Lemme 1. C est de signe constant.

En effet on a $C(t) = C(0) \exp(-b \int_0^t \rho(s) ds)$.

Lemme 2. Soit (μ, ρ, C) tel que $(\mu(0), \rho(0)) > (0, 0)$ (les deux positifs, au moins un non nul), $C(0) > 0$.

Alors $\mu(t) \geq 0 \forall t > 0$.

Démonstration. Supposons par l'absurde que μ devient négatif alors soit $t^* = \inf(t > 0 / \mu(t) < 0)$. Alors :

$$\mu(t) \geq 0 \forall t \leq t^*$$

$$\partial_t \mu(t^*) \leq 0 \text{ par définition de } t^*. \text{ (Sinon } \mu(t^* + \epsilon) > 0 \forall \epsilon \ll 1)$$

$$\rho(t) > 0 \forall t \leq t^* \text{ car } \partial_t \rho = F_0\mu \text{ et } F_0 > 0$$

$$\partial_t \mu(t^*) = f(C(t^*))\rho(t^*) > 0 \text{ ce qui est en contradiction avec la deuxième affirmation.} \quad \square$$

Dans la suite on se place dans le cas où $(\mu(0), \rho(0)) > (0, 0)$, $C(0) > 0$:

Lemme 3. ρ est croissante car $\partial_t \rho = F_0\mu \geq 0$. En particulier ρ est positive.

Lemme 4. C est décroissante et $\lim_{t \rightarrow +\infty} C(t) = 0$

Démonstration. ρ est positive donc C est décroissante.

$(\mu(0), \rho(0)) > (0, 0)$ et $\partial_t \rho = F_0\mu$ impliquent qu'il existe un t_0 tel que $\rho(t_0) > 0$.

Comme ρ est croissante $\forall t \geq t_0$, $\rho(t) \geq \rho(t_0)$.

$$\text{Donc } \forall t \geq t_0, 0 < C(t) = C(0) \exp(-b \int_0^t \rho(s) ds) \leq C_{ste} e^{-b\rho(t_0)t} \xrightarrow[t \rightarrow +\infty]{} 0$$

Donc $\lim_{t \rightarrow +\infty} C(t) = 0$. \square

Lemme 5. Si f est croissante et $\int_0^1 \frac{f(x)}{x} dx < \infty$ alors μ est bornée.

Démonstration. On a $\partial_t \mu = f(C)(\mu + \rho) - \mu\rho \leq f(C)\mu + f(C)\rho$.

Montrons que $f(C)$ est intégrable :

$C(t) \leq C_{ste} e^{-b\rho(t_0)t}$ et f est croissante donc $\int_0^\infty f(C) dt \leq \int_0^\infty f(C_{ste} e^{-b\rho(t_0)t}) dt$.

Soit le changement de variable $u = C_{ste} e^{-b\rho(t_0)t}$, $du = -b\rho(t_0)u dt$:

$\int_0^\infty f(C_{ste} e^{-b\rho(t_0)t}) dt = \frac{1}{b\rho(t_0)} \int_0^1 \frac{f(u)}{u} du < \infty$ car $\int_0^{C_{ste}} \frac{f(x)}{x} dx < \infty$ donc $f(C)$ est intégrable.

Montrons que $\phi = f(C)\rho$ est intégrable :

Effectuons le changement de variable $u = C$, $du = -b\rho u dt$ dans $\int_0^\infty f(C)\rho dt$:

$\int_0^\infty f(C)\rho dt = \frac{1}{b\rho(t_0)} \int_0^{C_{ste}} \frac{f(u)}{u} du < \infty$ car $\int_0^{C_{ste}} \frac{f(x)}{x} dx < \infty$ donc $\phi = f(C)\rho$ est intégrable.

On a $\partial_t \mu \leq f(C)\mu + \phi$.

Par le lemme de Gronwall :

$\mu(t) \leq \mu(0) + \int_0^t \phi(s) ds + \int_0^t \phi(s) f(C)(s) \exp(\int_s^t f(C)(u) du) ds$

$\leq \mu(0) + \int_0^{+\infty} \phi(s) ds + \int_0^t \phi(s) f(C)(s) \exp(\int_0^{+\infty} f(C)(u) du) ds$

$\leq \mu(0) + \int_0^{+\infty} \phi(s) ds + \exp(\int_0^{+\infty} f(C)(u) du) \int_0^t \phi(s) f(C)(s) ds$

$f(C)$ est bornée et ϕ est intégrable donc $f(C)\phi$ est intégrable.

On a donc : $\mu(t) \leq \mu(0) + \int_0^{+\infty} \phi(s) ds + \exp(\int_0^{+\infty} f(C)(u) du) \int_0^{+\infty} \phi(s) f(C)(s) ds \quad \forall t$ □

Dans la suite on se place dans le cas où f est croissante et $\int_0^1 \frac{f(x)}{x} dx < \infty$

Lemme 6. $\lim_{t \rightarrow +\infty} \mu = 0$ et $\lim_{t \rightarrow +\infty} \rho = \rho_\infty < +\infty$

Démonstration. μ est bornée, soit μ_n une suite extraite de la fonction μ qui tend vers ℓ .

On a $\ell - \mu(t) = \lim_{n \rightarrow +\infty} \int_t^{t_n} \partial_t \mu ds = \lim_{n \rightarrow +\infty} \int_t^{t_n} f(C)(\mu + \rho) - \mu\rho ds$.

Or $f(C)$ est intégrable (c.f. preuve du lemme 5) et μ est bornée donc $f(C)\mu$ est intégrable.

De même $f(C)\rho$ est intégrable (c.f. preuve du lemme 5).

On a donc $\lim_{n \rightarrow +\infty} \int_t^{t_n} \mu\rho = \int_t^{+\infty} (f(C)\mu + f(C)\rho) dt + \ell - \mu(t)$

Or $\mu\rho = F_0 \rho \partial_t \rho = \frac{F_0}{2} \partial_t \rho^2$ donc $\int_t^{t_n} \mu\rho dt = \frac{F_0}{2} (\rho(t_n)^2 - \rho(t)^2)$.

Or ρ est croissante donc a une limite dans $[0, +\infty]$.

Ainsi ℓ est déterminée entièrement par la limite de ρ et ne dépend pas de la suite extraite.

Par critère séquentiel μ a une limite ℓ qui est finie car μ est bornée.

Mais alors $\lim_{t \rightarrow +\infty} \frac{F_0}{2} (\rho(t)^2 - \rho(T)^2) = \int_T^\infty (f(C)\mu + f(C)\rho) dt + \ell - \mu(T) < \infty$.

Donc ρ^2 a une limite finie et donc ρ aussi.

Comme $\mu = \frac{\partial_t \rho}{F_0}$ et ρ a une limite finie et μ aussi, μ tend nécessairement vers 0. □

3 Recherche de la vitesse d'onde des solutions progressives de l'Équation KPP avec Mémoire

On a le modèle suivant :

$$\begin{cases} \partial_t \mu - K \Delta \mu = f(C)(\mu + \rho) - \mu \rho \\ \partial_t \rho = F_0 \mu \\ \partial_t C = -b \rho C \end{cases} \quad (12)$$

où $f(0) = 0$ et f est positive. Typiquement, $f(C) = C$:

On recherche des solutions en onde plane, on pose s la vitesse d'onde et $\xi = x - st$.

Par abus de notation, on pose $\mu(\xi) = \mu(x, t)$, $\rho(\xi) = \rho(x, t)$, etc...

On a alors :

$$\begin{cases} -s\mu' - K\mu'' = f(C)(\mu + \rho) - \mu\rho \\ -s\rho' = F_0\mu \\ C' = \frac{b\rho C}{s} \end{cases} \quad (13)$$

Nos états stationnaires (i.e. qui correspondent à des dérivées nulles) sont :

$$(\mu, \rho, C) = \begin{cases} (0, 0, C_0) \\ (0, \rho_\infty, 0), \rho_\infty > 0 \end{cases} \quad (14)$$

3.1 Linéarisation au voisinage de $(0, 0, C_0)$

Au voisinage de $(0, 0, C_0)$ on a, en posant $f(C_0) = f_0$, la linéarisation de 12 :

$$\begin{cases} -s\mu' - K\mu'' = f_0(\mu + \rho) \\ -s\rho' = F_0\mu \end{cases} \quad (15)$$

ce qui devient :

$$\rho''' + \frac{s}{K}\rho'' + \frac{f_0}{K}\rho' - \frac{F_0 f_0}{Ks}\rho = 0 \quad (16)$$

de polynôme caractéristique :

$$P(X) = X^3 + \frac{s}{K}X^2 + \frac{f_0}{K}X - \frac{F_0 f_0}{Ks}. \quad (17)$$

Le signe de s correspondant à la direction de propagation, il y'a symétrie en s : on prend ici $s < 0$ ce qui correspond à une propagation vers la gauche.

Pour $s < 0$, P est de degré 3 et $P(0) > 0$ donc P a une racine négative r_1 .

Pour conserver la positivité autour de l'état $(0, 0, C_0)$ il faut que les racines de P soit réelles : sinon on obtient des oscillations autour de 0.

Pour que P ait deux autres racines réelles $r_3 > r_2 > r_1$ il faut (condition nécessaire et suffisante) que P' s'annule deux fois et que le discriminant Δ de P soit positif.

3.1.1 Première condition : P' a deux annulations :

$P'(X) = 3X^2 + 2\frac{s}{K}X + \frac{f_0}{K}$ a pour discriminant $\Delta' = 4\frac{1}{K^2}(s^2 - 3Kf_0)$ ce qui donne la condition

$$\boxed{s^2 > 3Kf_0.} \quad (18)$$

3.1.2 Deuxième condition : $\Delta > 0$:

Pour $P = aX^3 + bX^2 + cX + d$ on a $\Delta = b^2c^2 + 18abcd - 27a^2d^2 - 4ac^3 - 4b^3d$ ce qui dans notre cas donne

$$\begin{aligned}\Delta &= \frac{1}{K^4}f_0^2s^2 - 18\frac{f_0^2F_0}{K^3} - 27\frac{F_0^2f_0^2}{K^2s^2} - 4\frac{f_0^3}{K^3} + 4\frac{F_0f_0s^2}{K^4} \\ &= s^2\frac{f_0(f_0 + 4F_0)}{K^4} - \frac{f_0^2(18F_0 + 4)}{K^3} - \frac{27F_0^2f_0^2}{K^2}\frac{1}{s^2} \\ &= \frac{f_0}{K^4s^2}[(f_0 + 4F_0)s^4 - Kf_0(18F_0 + 4)s^2 - 27K^2F_0^2f_0].\end{aligned}$$

On est revenu à étudier le signe du polynôme en s^2 :

$$D(s^2) = (f_0 + 4F_0)s^4 - Kf_0(18F_0 + 4)s^2 - 27K^2F_0^2f_0 \quad (19)$$

de discriminant d :

$$\begin{aligned}d &= \left(Kf_0(18F_0 + 4)\right)^2 + 108(f_0 + 4F_0)K^2F_0^2f_0 \\ &= K^2f_0(f_0(18F_0 + 4)^2 + 108(f_0 + 4F_0)F_0^2) > 0.\end{aligned}$$

On obtient donc la condition sur la positivité de Δ :

$$s^2 > K \frac{f_0(18F_0 + 4) + \sqrt{f_0(f_0(18F_0 + 4)^2 + 108(f_0 + 4F_0)F_0^2)}}{2(f_0 + 4F_0)}. \quad (20)$$

3.1.3 Signe des racines au voisinage de $(0, 0, C_0)$

On sait déjà que $r_3 < 0$. Comme $r_1r_2r_3 < 0$, on remarque que r_2 et r_1 sont du même signe. De plus P' a un axe de symétrie $X = -\frac{s}{3K} > 0$ car $s < 0$ donc P atteint un minimum local (forcement négatif) en un point positif donc P a une racine positive.

On en déduit $r_1 > r_2 > 0$:

Sous les conditions (18) et (20), P a deux racines positives et une négative.

Conclusion Comme pour l'équation de KPP, la linéarisation autour de l'état $(0, 0, C_0)$ fait apparaître une condition sur s nécessaire pour préserver la positivité.

3.2 Linéarisation au voisinage de $(0, \rho_\infty, 0)$

Autour de $(0, \rho_\infty, 0)$: Posons $(\mu, \rho, C) = (\mu, \rho_\infty + \epsilon, C)$. On a

$$\begin{cases} -s\mu' - K\mu'' = f(C)\rho_\infty - \mu\rho_\infty \\ C' = \frac{b\rho_\infty C}{s} \\ -s\epsilon' = F_0\mu. \end{cases} \quad (21)$$

La deuxième ligne donne

$$C(y) = \Lambda \exp\left(\frac{b\rho_\infty}{s}y\right) \quad (22)$$

et la réunion de la première et la troisième se traduit sur ϵ par :

$$s^2\epsilon'' + Ks\epsilon''' = f(C)F_0\rho_\infty + s\epsilon'\rho_\infty \quad (23)$$

qui est une EDO d'ordre trois en ϵ avec terme source $\frac{F_0 f(C)}{Ks} \rho_\infty$ de polynôme caractéristique :

$$Q(X) = X^3 + \frac{s}{K} X^2 - \frac{\rho_\infty}{K} X \quad (24)$$

qui possède toujours trois racines : 0, une négative et une positive : $X = -\frac{1}{2K}(s \pm \sqrt{s^2 + 4\rho_\infty Ks})$.

Sur μ on a :

$$-s\mu' - Ks\mu'' = f(C)\rho_\infty - \mu\rho_\infty. \quad (25)$$

Dans le cas $f(C) = C$:

μ a pour polynôme caractéristique homogène $M(X) = X^2 + \frac{1}{K}X - \frac{\rho_\infty}{Ks}$ de racines :

$$r_{+,-} = -\frac{1}{2K}(1 \pm \sqrt{1 + 4\frac{\rho_\infty K}{s}})$$

donc $\mu_H = Ae^{r_+y} + Be^{r_-y}$ (On choisit $r_+ > 0, r_- < 0$).

En cherchant une solution particulière de la forme $\mu_p = M \exp(\frac{b\rho_\infty}{s}y)$ on obtient $M = -\frac{\Lambda}{b^2\rho_\infty K + b - 1}$

et donc $\mu = Ae^{r_+y} + Be^{r_-y} + Me^{\frac{b\rho_\infty}{s}y}$ et donc $\rho = \rho_\infty + \alpha e^{r_+y} + \beta e^{r_-y} + \frac{Ms}{b\rho_\infty} \exp(\frac{b\rho_\infty}{s}y)$.

Conclusion Comme pour l'équation de KPP, on obtient à priori pas de condition sur s suite à la linéarisation autour de l'état $(0, \rho_\infty, 0)$ mais seulement des informations sur la dynamique autour de ces états.

4 Schémas Numériques

On a le modèle suivant (“KPP avec mémoire”) :

$$\begin{cases} \partial_t \mu = K \Delta \mu + C(\mu + \rho) - \mu \rho \\ \partial_t \rho = F_0 \mu \\ \partial_t C = -b \rho C \end{cases} \quad (26)$$

que l’on souhaite simuler par différences finies.

Il y a plusieurs difficultés : capture de fronts raides, exigence de positivité, difficulté calculatoire du schéma entièrement implicite... C’est pour cela que l’on choisira un schéma semi-implicite.

4.1 Pour l’équation différentielle ordinaire

Sans dépendance spatiale (équation de réaction) :

$$\begin{cases} \partial_t \mu = C(\mu + \rho) - \mu \rho \\ \partial_t \rho = F_0 \mu \\ \partial_t C = -b \rho C \end{cases} \quad (27)$$

4.1.1 Schéma semi-implicite I pour l’EDO

Soit le schéma semi-implicite I pour l’EDO :

$$\boxed{\begin{cases} \mu^{n+1} = \mu^n + \Delta t(C^n(\mu^{n+1} + \rho^{n+1}) - \mu^{n+1}\rho^n) \\ \rho^{n+1} = \rho^n + \Delta t(F_0 \mu^{n+1}) \\ C^{n+1} = C^n - \Delta t(b \rho^{n+1} C^{n+1}) \end{cases}} \quad (28)$$

Ce schéma peut se résoudre efficacement avec la reformulation suivante :

$$\begin{cases} \mu^{n+1}(1 - \Delta t(C^n(1 + \Delta t F_0)) + \rho^n) = \mu^n + \Delta t C^n \rho^n \\ \rho^{n+1} = \rho^n + \Delta t(F_0 \mu^{n+1}) \\ C^{n+1} = C^n \frac{1}{1 + \Delta t b \rho^{n+1}} \end{cases}$$

Positivité du schéma Pour conserver la positivité il suffit que le terme $(1 - \Delta t(C^n(1 + \Delta t F_0)) + \rho^n)$ reste positif :

Par exemple :

$$\boxed{\Delta t(1 + F_0 \Delta t) < \frac{1}{C_0}}. \quad (29)$$

4.1.2 Schéma semi-implicite II pour l’EDO

Soit le schéma semi-implicite II pour l’EDO :

$$\boxed{\begin{cases} \mu^{n+1} = \mu^n + \Delta t(C^n(\mu^{n+1} + \rho^{n+1}) - \mu^n \rho^n) \\ \rho^{n+1} = \rho^n + \Delta t(F_0 \mu^{n+1}) \\ C^{n+1} = C^n - \Delta t(b \rho^{n+1} C^{n+1}). \end{cases}} \quad (30)$$

Ce schéma peut se résoudre efficacement avec la reformulation suivante :

$$\begin{cases} \mu^{n+1}(1 - \Delta t(C^n(1 + \Delta t F_0))) = \mu^n + \Delta t \rho^n (C^n - \mu^n) \\ \rho^{n+1} = \rho^n + \Delta t(F_0 \mu^{n+1}) \\ C^{n+1} = C^n \frac{1}{1 + \Delta t b \rho^{n+1}}. \end{cases}$$

Positivité du schéma Pour conserver la positivité il suffit que les terme $(1 - \Delta t(C^n(1 + \Delta t F_0)))$ et $\mu^n + \Delta t \rho^n(C^n - \mu^n)$ restent positif :
Par exemple :

$$\boxed{C^0 < \frac{1}{\Delta t(1 + F_0 \Delta t)}} \quad (31)$$

et

$$\boxed{\rho^n < \frac{1}{\Delta t}}. \quad (32)$$

En explicitant un terme de plus que le schéma I, on obtient une condition de plus sur la positivité que le schéma semi-implicite I, condition qui dépend en plus du temps ! La schéma I étant déjà relativement aussi difficile à inverser, on choisira dans la suite de simuler le schéma I.

4.2 Pour l'équation aux dérivées partielles

4.2.1 Schéma semi-implicite I pour l'EDP en 1D

Soit le schéma semi-implicite I pour l'EDP en 1D :

$$\boxed{\begin{cases} \mu_i^{n+1} = \mu_i^n + K \Delta t \frac{\mu_{i+1}^{n+1} - 2\mu_i^{n+1} + \mu_{i-1}^{n+1}}{\Delta x^2} + \Delta t(C_i^n(\mu_i^{n+1} + \rho_i^{n+1}) - \mu_i^{n+1} \rho_i^n) \\ \rho_i^{n+1} = \rho_i^n + \Delta t(F_0 \mu_i^{n+1}) \\ C_i^{n+1} = C_i^n - \Delta t(b \rho_i^{n+1} C_i^{n+1}) \end{cases}} \quad (33)$$

Ce schéma a été construit pour donner une équation linéaire en μ^{n+1} :

$$\begin{cases} (1 + \frac{K \Delta t}{\Delta x^2} A - \Delta t(C^n(1 + \Delta t F_0)) + \rho^n) \mu^{n+1} = \mu^n + \Delta t C^n \rho^n \\ \rho^{n+1} = \rho^n + \Delta t(F_0 \mu^{n+1}) \\ C^{n+1} = C^n \frac{1}{1 + \Delta t b \rho^{n+1}} \end{cases}$$

où A est la matrice de discrétisation par différences finies de $-\Delta$ en 1D :

$$A = \begin{bmatrix} 2 & -1 & & 0 \\ -1 & \ddots & \ddots & \\ & \ddots & \ddots & -1 \\ 0 & & -1 & 2 \end{bmatrix} \quad (34)$$

Remarque : pour le schéma en dimension $n \geq 2$, il suffit de remplacer A par la matrice de discrétisation par différences finies de $-\Delta$ en dimension n .

Positivité du schéma : Afin de préserver la positivité, on obtient la même condition (suffisante) que pour l'EDO :

$$\boxed{C^0 < \frac{1}{\Delta t(1 + F_0 \Delta t)}} \quad (35)$$

Démonstration. Supposons $\mu^0 > 0$.

Raisonnons par l'absurde et supposons que $n = \min n \mid \exists j \mid \mu_j^{n+1} < 0$ existe. Soit $j = \arg \min \mu_i^{n+1}$.

On a $(1 - \Delta t(C_j^n(1 + \Delta t F_0)) + \rho_j^n) \mu_j^{n+1} = \mu_j^n + \Delta t C_j^n + \frac{K \Delta t}{\Delta x^2} (\mu_{j+1}^{n+1} - 2\mu_j^{n+1} + \mu_{j-1}^{n+1})$.
Or par définition de n et comme $C^0 < \frac{1}{\Delta t(1 + F_0 \Delta t)}$ et $C^n < C^0$:

Donc $\mu^n + \Delta t C^n > 0$ et $1 - \Delta t(C_j^n(1 + \Delta t F_0)) + \rho_j^n > 0$.

Et par définition de j : $\mu_{j+1}^{n+1} - 2\mu_j^{n+1} + \mu_{j-1}^{n+1} \geq 0$.

On a donc $\mu_j^{n+1} > 0$ mais $\mu_j^{n+1} = \min(\mu_i^{n+1}) < 0$ par définition de j et n : Contradiction. □

5 Résolution numérique

5.1 Résolution de l'EDO

5.1.1 Résultat de la simulation de l'EDO

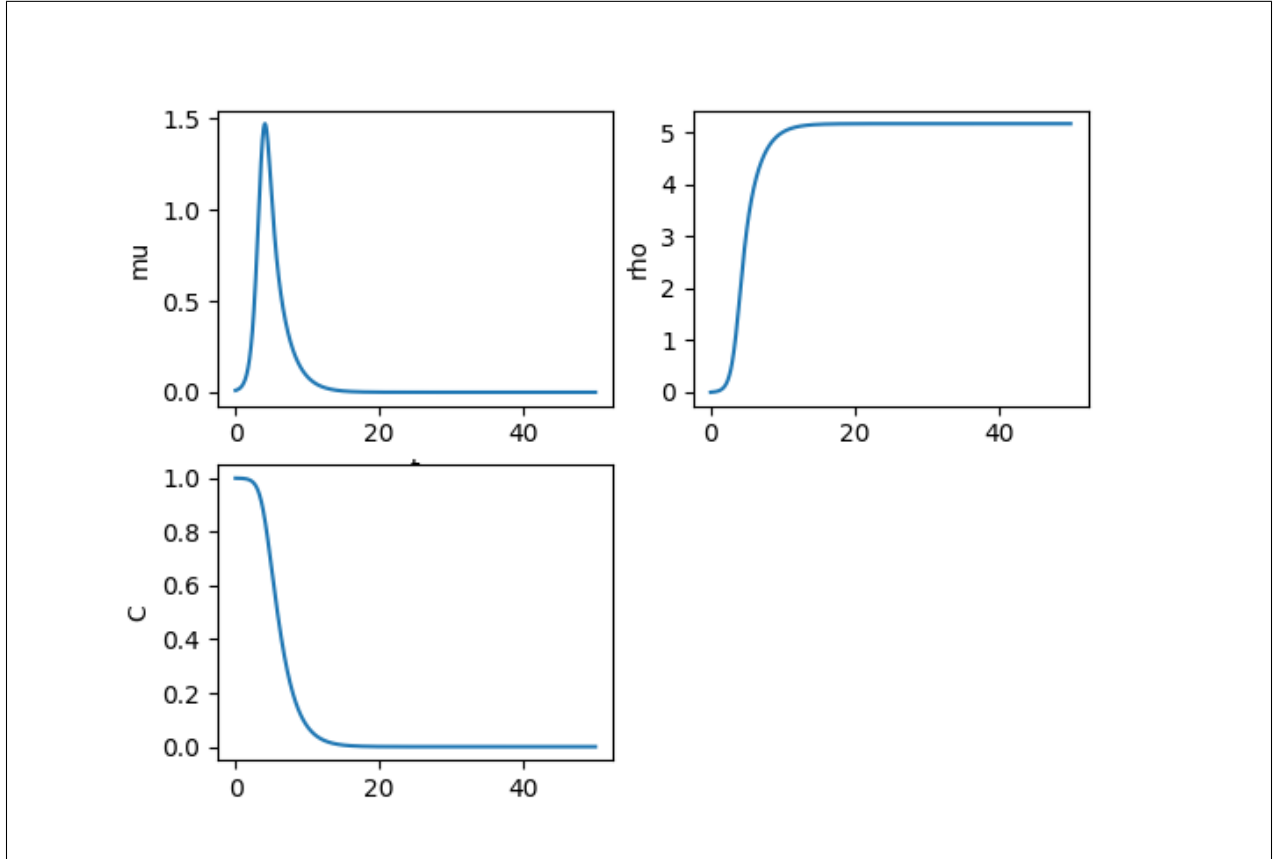


FIGURE 2 – Résolution du schéma semi-implicite I pour l'EDO (équation de réaction)

5.1.2 Observations de la simulation de l'EDO

On observe les phénomènes attendus sur l'EDO :

- i) μ est bornée et tend vers 0.
- ii) ρ est croissante et bornée.
- iii) C décroît vers 0.

-iv) Les solutions ont un comportement exponentiel autour des états stationnaires et ce comportement est bien prédit par la linéarisation de l'EDO autour de ces états :

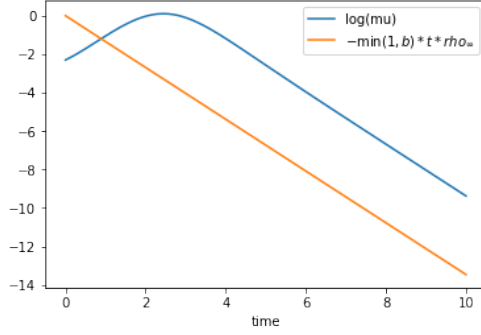


FIGURE 3 – Comportement de $\log(\mu)$, en particulier autour de $(\mu, \rho, C) = (0, \rho_\infty, 0)$. $\log(\mu)$ est bien linéaire autour des états stationnaires et sa pente (le facteur dans l'exponentielle) correspond exactement à $-\min(1, b)\rho_\infty$ ce qui est un résultat obtenu dans la partie Linéarisation

-v) L'ordre de convergence de l'EDO observé est de 1 :

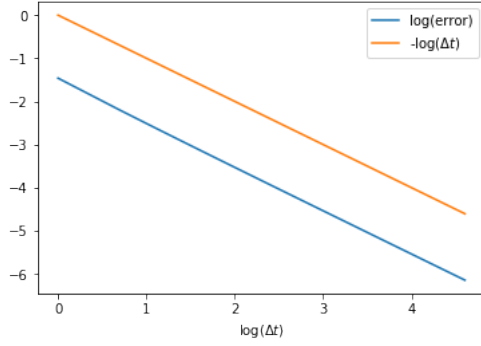


FIGURE 4 – Comportement de l'erreur en norme infinie quand $\Delta t \rightarrow 0$. La solution du schéma semi implicite I est comparée à différents pas de temps Δt à la solution numérique du schéma de Runge-Kutta à l'ordre 4 (RK4) avec $\Delta t = 2 * 10^{-7}$. On observe bien que la convergence est d'ordre 1.

5.2 Résolution de l'EDP en 1D

5.2.1 Résultat de la simulation de l'EDP en 1D

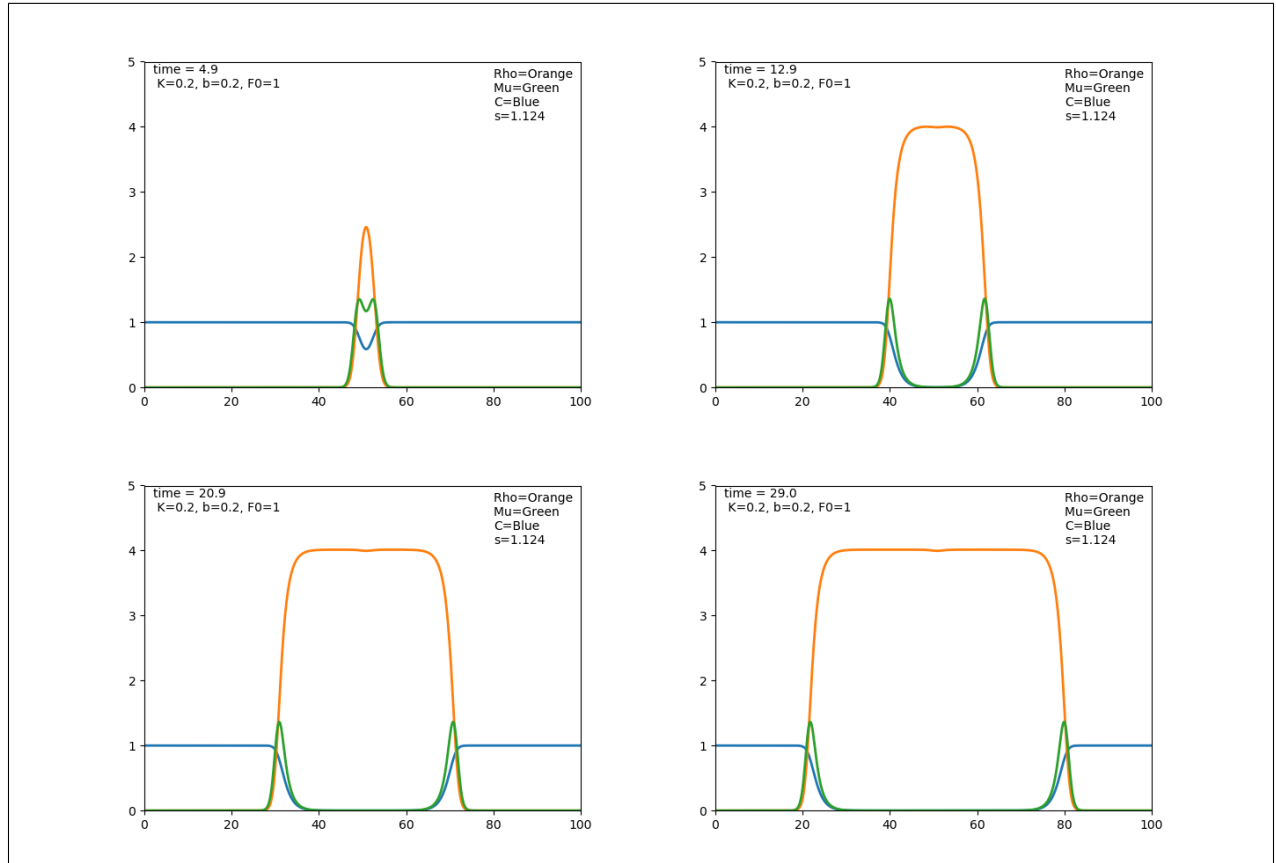


FIGURE 5 – Résolution du schéma semi implicite I pour l'EDP en 1D

On voit sur les simulations que la solution tend vers une solution de type onde plane stationnaire. Il est possible de calculer cette vitesse et de la comparer avec la vitesse théorique minimale obtenue dans la partie 3 :

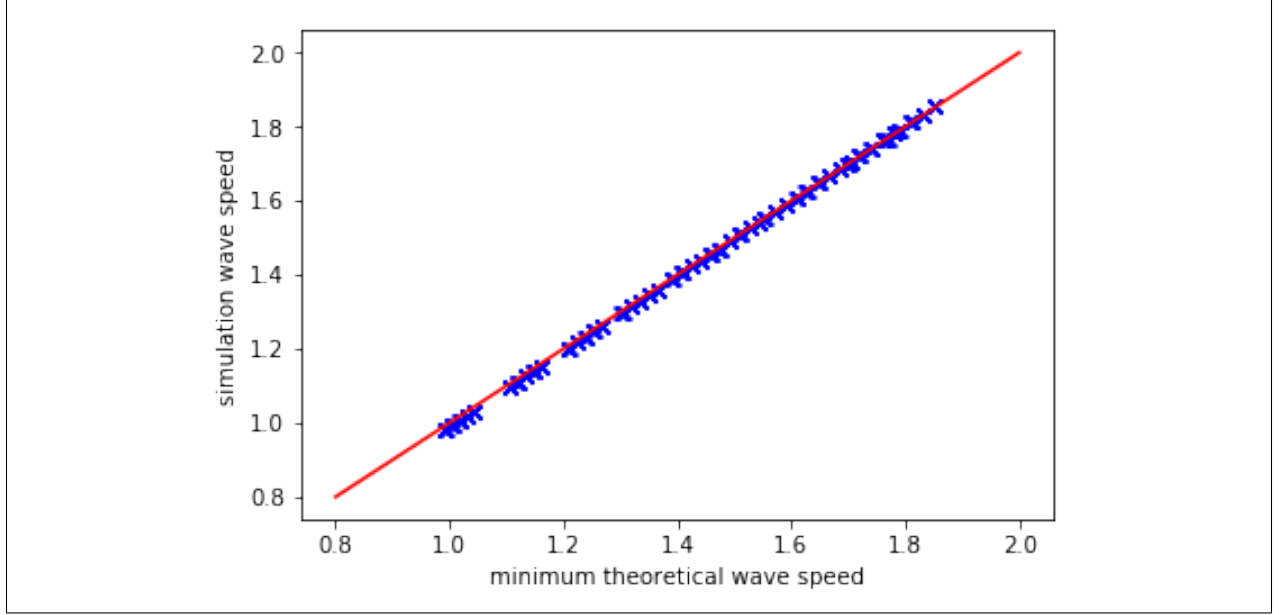


FIGURE 6 – Vitesse du front observée numériquement en fonction de la vitesse minimale théorique

Soit

$$s_{theorique}^* = \sqrt{K \frac{f_0(18F_0 + 4) + \sqrt{f_0(f_0(18F_0 + 4)^2 + 108(f_0 + 4F_0)F_0^2)}}{2(f_0 + 4F_0)}} \quad (36)$$

la vitesse minimale théorique obtenue dans la partie 3.

Soit $\rho_\infty = \sup(\rho)$ et

$$X(t) = \inf(x/\rho(x, t) > \frac{\rho_\infty}{2}). \quad (37)$$

$X(t)$ est alors une approximation de la position du front à l'instant t .

La vitesse observée numériquement est alors choisie comme étant :

$$s_{simulation} = \frac{X(t_1 + t_2) - X(t_1)}{t_2} \quad (38)$$

où t_1 et t_2 sont deux temps arbitraires où le front est déjà établi.

Le graphe ci dessus représente par les points bleus la vitesse du front observée numériquement pour différentes simulations (différents K , F_0 et f_0 et données initiales) en fonction de la vitesse minimale théorique associée à cette simulation. La droite rouge est la droite $s_{simu} = s_{theorique}^*$.

On remarque que la vitesse du front observée numériquement est très proche de la vitesse minimale théorique : ce phénomène est similaire à celui de l'équation de Fisher-KPP : pour une donnée initiale à support compact, **le front se propage asymptotiquement à la vitesse minimale de l'équation d'onde associée à l'EDP, obtenu par linéarisation autour de l'état $(0, 0, C_0)$.**

5.3 Résolution de l'EDP en 2D

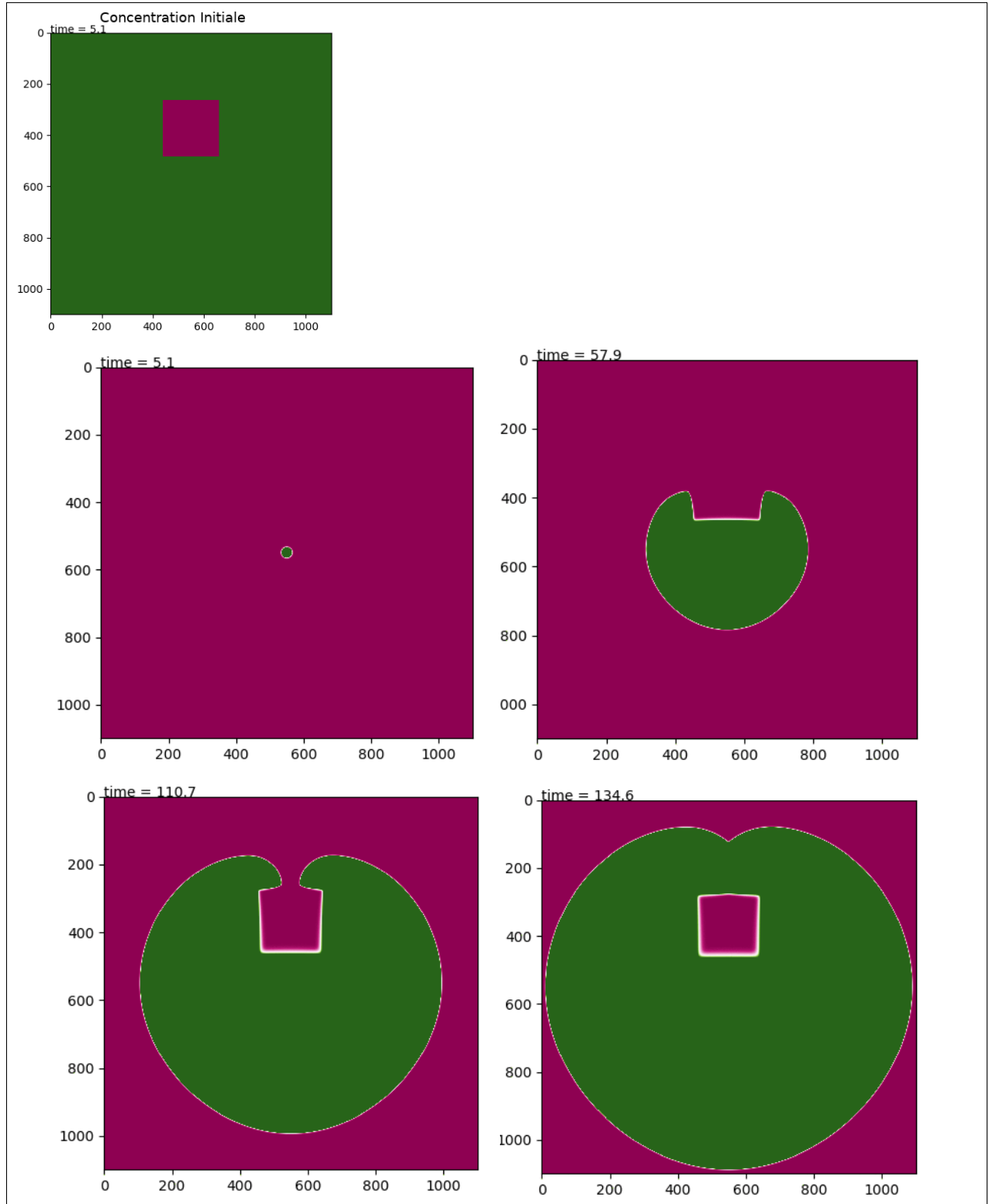


FIGURE 7 – Évolution de ρ pour la résolution du schéma semi implicite I pour l'EDP en 2D avec un trou de concentration. Ici la grille est de taille 1100x100, avec 1000 pas de temps.

Deux challenges numériques ont été rencontrés :

- 1) Temps d'exécution : le schéma consiste principalement à résoudre à chaque pas de temps une équation matricielle $AX = B$, où A est de taille $n = 1100 * 1100 = 1.21 * 10^6$. Une idée naïve serait alors de calculer A^{-1} par exemple par pivot de gauss, qui a un coût $\mathcal{O}(n^3)$, ou par l'algorithme de Strassen qui est un peu plus efficace $\mathcal{O}(n^{2.8})$. Cependant ces stratégies ne sont pas efficaces car il n'est pas nécessaire de calculer l'inverse de A : On cherche seulement l'antécédent d'une image. La stratégie implémentée ici est de trouver X par méthode des minimums résiduels, c'est à dire minimiser la fonction $x \rightarrow \|Ax - B\|^2$ par méthode des moindres carrés, méthode qui fonctionne pour les matrices symétriques et qui est très rapide pour les matrices creuses (notre cas).

On peut encore accélérer la convergence de la méthode des minimums résiduels en précisant pour μ^{n+1} le guess μ^n .

- 2) Coût en mémoire : Une matrice carrée de taille $1.21 * 10^6$ pèse 10GB de RAM sous Python... Heureusement, dans notre cas la matrice A est creuse et il existe des méthodes et bibliothèques adaptées pour représenter de telles matrices efficacement. De plus chaque ρ^n, μ^n et C^n est représenté par une matrice carrée de taille 1100, ce qui pèse 10MB. Ces matrices ne sont pas creuses donc il est plus dur de les compresser. Si l'on veut stocker ces quantités pour ensuite retracer l'évolution de ρ, μ, C pour 1000 pas de temps, ceci coûterait 30GB de RAM... Il faut donc faire des compromis, ce qui est classique : par exemple, on ne sort pas toutes les solutions mais uniquement à certains pas de temps bien choisis.

6 Recherche de la vitesse d'onde des solutions progressives de l'Équation fluide complète du champignon.

Le but de cette section est de montrer comment l'on peut obtenir la vitesse d'onde pour l'équation du champignon complète :

$$\begin{cases} \partial_t \mu + \nabla(\mu v) = f(C)(\mu + \rho) - \mu \rho \\ \partial_t(\mu v) + \nabla(\mu v \times v) + T \nabla \mu = -\lambda \mu v + \mu \nabla C - \mu v \rho \\ \partial_t \rho = F(v) \mu \\ \partial_t C = -b \rho C. \end{cases} \quad (39)$$

En effet dans les sections précédentes nous avons travaillé dans le cas λ et T très grands ce qui simplifiait les équations.

Cependant nous avons pu voir que, comme pour l'équation de Fisher KPP, pour une donnée initiale à support compact, la solution tend vers une solution d'onde et que la vitesse d'onde peut être retrouvée grâce à la linéarisation autour de l'état initial.

Nous allons alors adopter la même stratégie pour l'équation complète.

Ici nous allons linéariser autour de l'état $(\mu, \rho, C, v) = (0, 0, C_0, v)$.

Équation d'onde pour le fluide :

Soit s la vitesse d'onde, $y = x - st$, par le même argument de symétrie que pour l'équation de "KPP avec mémoire", nous allons nous placer dans le cas $s < 0$. Avec abus de notation : $(x, t) =: (y)$, où $y = x - st$, l'équation d'onde pour le fluide est :

$$\begin{cases} -s\mu' + (\mu v)' = f(C)(\mu + \rho) - \mu \rho \\ -s(\mu v)' + (\mu v \times v)' + T\mu' = -\lambda \mu v + \mu C' - \mu v \rho \\ -s\rho' = F(v)\mu \\ -sC' = -b\rho C. \end{cases} \quad (40)$$

Linéarisation autour de l'état $(\mu, \rho, C, v) = (0, 0, C_0, v)$:

On pose $f(C_0) = f_0$, et on cherche des solutions de la forme $\rho = \rho_0 \exp(Xy)$ autour de $\rho = 0$.

On obtient en intégrant la quatrième ligne $C = C_0 - \frac{b\rho_0 C_0}{X} \exp(Xy)$.

La troisième ligne donne : $-sX\rho_0 \exp(Xy) = F_0\mu$ donc $\mu = \frac{-sX\rho_0}{F_0} \exp(Xy)$.

Autour de $(\mu, \rho, C, v) = (0, 0, C_0, v)$, la première ligne donne : $-s\mu' + (\mu v)' = f_0(\mu + \rho)$ car on peut négliger $\mu\rho$ devant μ et ρ . On a donc

$$(\mu v)' = (f_0\rho_0 - \frac{sXf_0\rho_0}{F_0} - \frac{s^2X^2\rho_0}{F_0}) \exp(Xy) \quad (41)$$

donc

$$\mu v = (\frac{f_0\rho_0}{X} - \frac{f_0s\rho_0}{F_0} - \frac{s^2X\rho_0}{F_0}) \exp(Xy). \quad (42)$$

Ainsi

$$v = \frac{\mu v}{\mu} = v_0 = s + \frac{f_0}{X} - \frac{f_0F_0}{X^2s}. \quad (43)$$

La deuxième ligne donne $-s(\mu v)' + (\mu v \times v)' + T\mu' = -\lambda \mu v + \mu C' - \mu v \rho$.

On peut ici négliger $\mu v \rho$ et $\mu C'$ devant μv . On a donc :

$$(-v_0sX\mu_0 + v_0^2X\mu_0 + T\mu_0X) \exp(Xy) = -\lambda\mu_0v_0 \exp(Xy) \quad (44)$$

donc

$$-sXv_0 + v_0^2X + TX = -\lambda v_0. \quad (45)$$

En multipliant par X^2 et en substituant $v_0 = s + \frac{f_0}{X} - \frac{f_0 F_0}{X^2 s}$ on a alors l'équation caractéristique :

$$X^4(Ts^2) + X^3(\lambda + f_0)s^3 + X^2(f_0^2 s^2 + \lambda f_0 s^2 - f_0 F_0 s^2) + X(-s F_0 f_0)(\lambda + 2f_0) + f_0^2 F_0^2 = 0. \quad (46)$$

En posant $Y = sX$ on obtient :

$$A(Y) \equiv Y^4 + \frac{s^2}{T} P_3(Y) = 0 \quad (47)$$

où

$$P_3(Y) \equiv Y^3(\lambda + f_0) + Y^2(f_0^2 + \lambda f_0 - f_0 F_0) - Y(F_0 f_0(\lambda + 2f_0)) + f_0^2 F_0^2 \quad (48)$$

est un polynôme de degré 3 dont les coefficients ne dépendent que des données f_0 , F_0 , λ et T .

6.1 Condition d'existence de racines toutes réelles

La vitesse recherchée est le plus petit $s > 0$ (ou plus grand $s < 0$) tel que le polynôme de degré 4 A défini dans 47 possède quatre racines réelles (comptées avec multiplicité).

Effectuons le changement de variable $Y = Y - \frac{b}{4}$ où b est le coefficient devant Y^3 dans A et posons $S = \frac{s^2}{T} > 0$.

Ce nouveau polynôme (noté B) s'écrit :

$$B(Y) \equiv A(Y - \frac{b}{4}) = Y^4 + qY^2 + rY + \sigma. \quad (49)$$

B est dénommé le polynôme réduit de A : on a annulé le terme en Y^3 . Pour que B ait 4 racines réelles, les coefficients de B doivent satisfaire trois conditions (de façon nécessaire et suffisante) CITER EQUATION D'ORDRE 4 :

- i) $q < 0$,
- ii) $q^2 - 4\sigma > 0$,
- iii) Le discriminant Δ_B de B est positif : $\Delta_B > 0$.

Les calculs étant très lourds, j'ai utilisé un module de calcul formel pour les effectuer et trouver des factorisations et simplifications. Dans toute la suite, comme $S = \frac{s^2}{T}$, on s'intéressera aux conditions dans le cas $S > 0$.

6.1.1 Condition $q < 0$

On a

$$q = -\frac{S(S(3\lambda^2 + 6\lambda f_0 + 3f_0^2) + 8F_0 f_0 + -8\lambda f_0 - 8f_0^2)}{8}. \quad (50)$$

Ainsi on a $q < 0$ sur un domaine de la forme $[a, \infty[$. Ce domaine est illustré dans la sous-section récapitulative suivante.

6.1.2 Condition $q^2 - 4\sigma > 0$

Le calcul formel donne :

$$q^2 - 4\sigma = S^3 \left(\frac{3\lambda^4}{16} + \frac{3\lambda^3 f_0}{4} + \frac{9\lambda^2 f_0^2}{8} + \frac{3\lambda f_0^3}{4} + \frac{3f_0^4}{16} \right) + S^2 (F_0 \lambda^2 f_0 + 2F_0 \lambda f_0^2 + F_0 f_0^3 - \lambda^3 f_0 - 3\lambda^2 f_0^2 - 3\lambda f_0^3 - f_0^4) + S (F_0^2 f_0^2 - F_0 \lambda^2 f_0 - 5F_0 \lambda f_0^2 - 4F_0 f_0^3 + \lambda^2 f_0^2 + 2\lambda f_0^3 + f_0^4) - 4F_0^2 f_0^2. \quad (51)$$

En particulier c'est un polynôme de degré 3, de coefficient dominant positif, et négatif en 0.

Il admet donc une ou trois racines strictement positives.

Dans le premier cas, on a $q^2 - 4\sigma > 0$ sur un domaine de la forme $[b, \infty[$ et dans le deuxième cas $[b, c] \cup [d, +\infty[$. Ces cas et ces domaines sont illustrés dans la sous-section récapitulative suivante.

6.1.3 Condition $\Delta_B > 0$

Le calcul formel montre que Δ_B s'écrit de la forme :

$$\Delta_B = S^3 L(S) \quad (52)$$

où L est un polynôme de degré au plus 3 en S .

Plus particulièrement :

- Son coefficient en S^3 est égal à :

$$F_0^2 f_0^3 (4F_0 + f_0) (\lambda + f_0)^2 (F_0 f_0 - \lambda^2 - \lambda f_0)^2 \geq 0 \quad (53)$$

- Son discriminant Δ_L est égal à :

$$\Delta_L = 16F_0^{12} \lambda^2 f_0^{15} (4F_0 f_0 - \lambda^2 - 2\lambda f_0)^2 (32F_0^3 f_0^2 + 9F_0^2 \lambda^2 f_0 + 48F_0^2 \lambda f_0^2 + 48F_0^2 f_0^3 + 27F_0 \lambda^4 + 63F_0 \lambda^3 f_0 + 60F_0 \lambda^2 f_0^2 + 48F_0 \lambda f_0^3 + 24F_0 f_0^4 + 9\lambda^4 f_0 + 22\lambda^3 f_0^2 + 21\lambda^2 f_0^3 + 12\lambda f_0^4 + 4f_0^5)^3 \geq 0 \quad (54)$$

Donc $\Delta_L \geq 0$ et donc L a trois racines.

- Son terme de degré nul $L(0) = 256f_0^6 F_0^6$ est positif : $L(0) > 0$.

Ainsi Δ_B a zéro ou deux racines strictement positives, ce qui donne dans le premier cas un domaine de vitesse possible de la forme $[0, \infty[$ pour cette condition et dans le deuxième cas $[0, e[\cap [f, +\infty[$. Ces cas et ces domaines sont illustrés dans la sous-section récapitulative suivante.

6.1.4 Domaine des vitesses possibles et existence d'une vitesse minimale

La deuxième condition montre en particulier l'existence d'une vitesse minimale strictement positive (en valeur absolue) de propagation. Le domaine du carré des vitesses possible étant l'intersection des trois domaines relatifs aux conditions, il est de la forme :

$$\mathcal{D} = [a, b[\cap [c, d[\cap [e, +\infty[\text{ ou } \mathcal{D} = [a, b[\cap [c, +\infty[\text{ ou } \mathcal{D} = [a, +\infty[\quad (55)$$

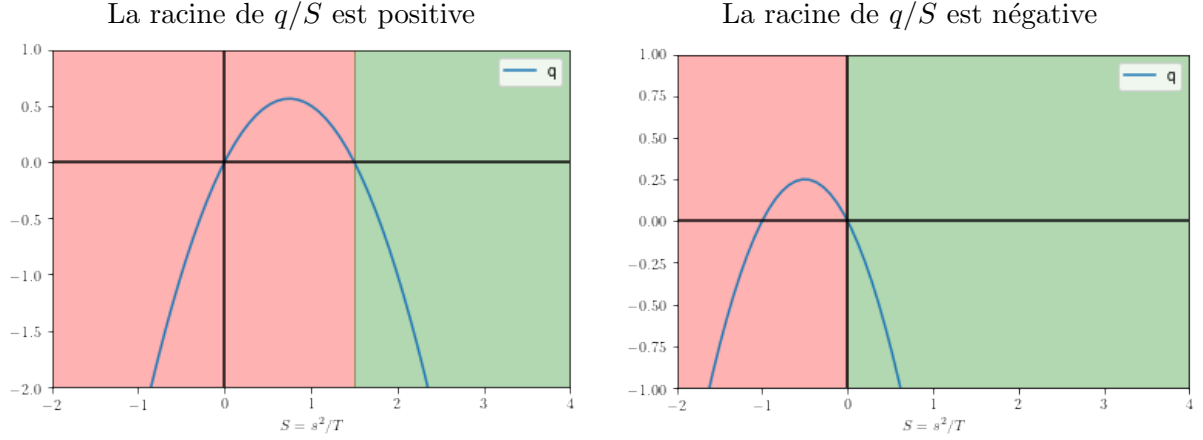
où $0 < a < b < c < d < e$.

6.1.5 Récapitulatif et discussion graphique des trois conditions.

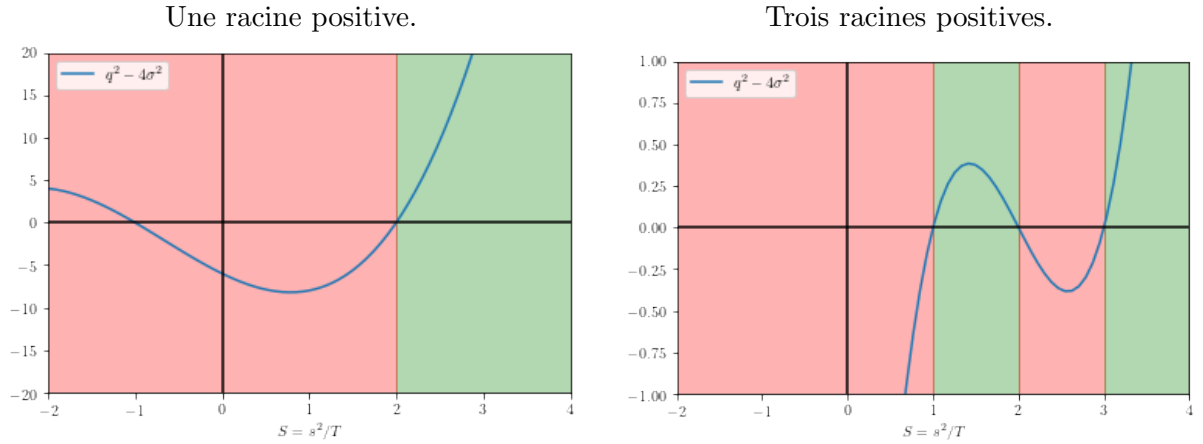
Partout, la zone $S < 0$ est invalide (rouge) car $S = \frac{s^2}{T} > 0$.

Le domaine des vitesses possible est alors l'intersection des domaines valides (verts) pour les trois conditions :

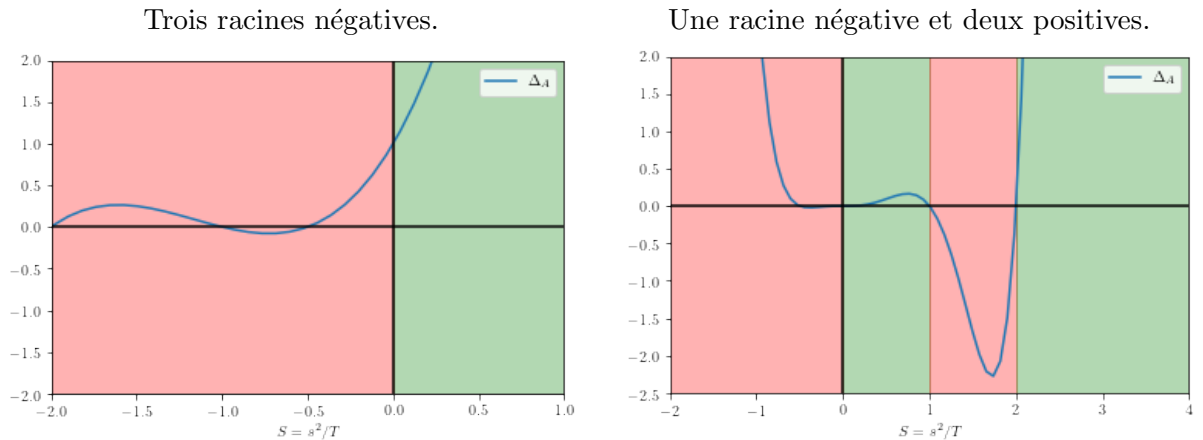
i) Deux cas possibles sur la condition $q(S) < 0$:



ii) Deux cas possibles sur la condition $q(S)^2 - 4\sigma(S) > 0$:



iii) Deux cas possibles sur la condition $\Delta_A(S) > 0$:



6.2 Condition d'amortissement et détermination de la vitesse d'onde sélectionnée

Lors des simulations, on s'aperçoit que la vitesse d'onde sélectionnée n'est pas pour tous les paramètres λ, f_0, F_0, T le plus petit s tel que le polynôme A admet 4 racines réelles. Une autre condition apparaît : le s cherché est la plus petite vitesse d'onde positive (ou la plus grande négative) tel que la linéarisation autour de l'état $(\mu, \rho, C, v) = (0, 0, C_0, v_0)$ satisfait une condition dite "d'amortissement".

Définition 6.1. Condition d'amortissement

Un polynôme $P \in \mathbb{R}[X]$ est dit satisfaire la condition d'amortissement pour notre problème si sa racine de plus petite partie réelle négative est réelle.

La condition d'amortissement pour un polynôme montre que la dynamique de l'EDO liée au polynôme

Théorème 6. Condition d'amortissement et positivité

P vérifie la condition d'amortissement si et seulement si l'EDO associée à P ne s'annule pas autour de $-\infty$ pour des données initiales positives.

Démonstration. Si P vérifie la condition d'amortissement, soit alors r_1 la racine de plus petite partie réelle de P : elle est réelle.

Les solutions de l'EDO associé à P avec conditions initiales positives sont de la forme :

$$f(x) = A_1 \exp(r_1 x) + \sum_{i>1, r_i \in \mathbb{R}} (A_i \exp(r_i x)) + \sum_{i>1, r_i \notin \mathbb{R}} B_i \exp(\Re(r_i)) \cos(\omega_i t) \quad (56)$$

En particulier quand $x \rightarrow -\infty$, $f(x) \sim A_1 \exp(r_1 x) > 0$.

Réciproquement, les solutions f de l'EDO sont équivalentes à $A_i \exp(\Re(r_i)) \cos(\omega_i t)$, où r_i est la racine de plus petite partie réelle. Pour ne pas avoir d'annulation, il faut $\omega_i = 0$ donc $r_i \in \mathbb{R}$. \square

6.2.1 Recherche de la vitesse d'onde extrême satisfaisant la condition d'amortissement

Soit Y une racine du polynôme A défini 47, s est déterminé par Y par l'équation :

$$s^2 = -\frac{TY^4}{P_3(Y)}. \quad (57)$$

Étudions alors la fonction $s : Y \mapsto s(Y) = -\sqrt{\frac{TY^4}{P_3(Y)}}$.

Intervalle de définition : $s(Y)$ est défini pour tous les Y tels que $P_3(Y) < 0$. Étudions alors le polynôme $P_3(Y) = Y^3(\lambda + f_0) + Y^2(f_0^2 + \lambda f_0 - f_0 F_0) - Y(F_0 f_0(\lambda + 2f_0)) + f_0^2 F_0^2$:

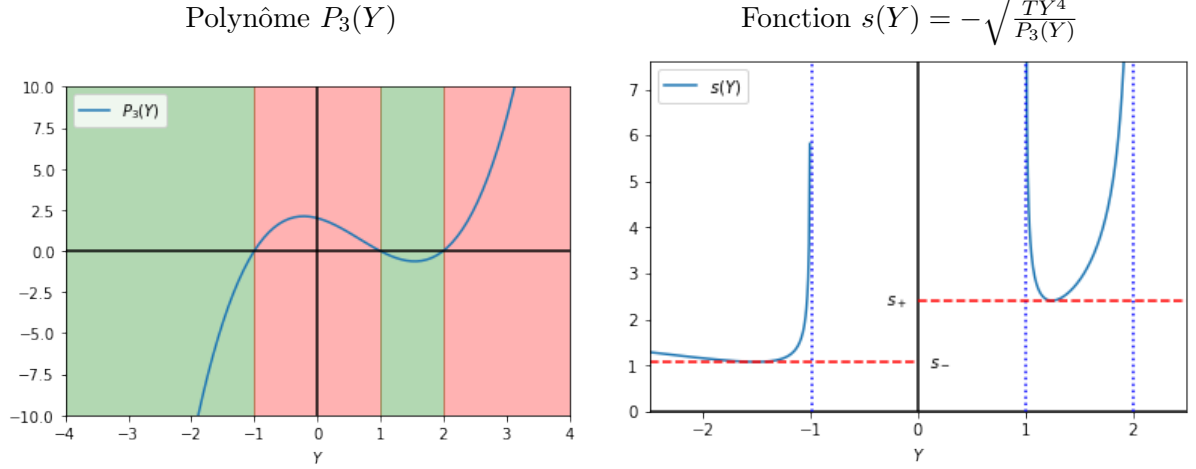
i) Le coefficient dominant de P_3 est positif.

ii) Son discriminant est égal à :

$$\Delta_{P_3} = F_0^2 f_0^3 (4F_0 + f_0)(F_0 f_0 - \lambda^2 - \lambda f_0)^2 \geq 0. \quad (58)$$

Donc P_3 a 3 racines réelles (comptées avec multiplicité), notées $r_1 \leq r_2 \leq r_3$.

iii) Le coefficient constant de P_3 est positif donc $-r_1 r_2 r_3 > 0$. Donc $r_1 < 0$, et r_2 et r_3 sont de même signe. Le coefficient d'ordre 1 de P_3 est négatif, donc $r_1 r_2 + r_2 r_3 + r_1 r_3 < 0$ donc $r_1(r_2 + r_3) + r_2 r_3 < 0$ donc $r_2 + r_3 > 0$ donc $r_2 > 0$ et $r_3 > 0$. P_3 a donc une racine négative et deux racines positives.



Extremums : Les extremums de s sont définis par la relation :

$$\frac{\partial s}{\partial Y} = 0 \quad (59)$$

Donc nécessairement :

$$\left(\frac{Y^4}{P_3(Y)} \right)' = 0 \quad (60)$$

i.e.

$$Q(Y) \equiv 4P_3(Y) - YP_3'(Y) = 0 \quad (61)$$

Y est alors une racine du polynôme Q défini ci dessus.

Un calcul formel montre que son discriminant Δ_Q est positif :

$$\begin{aligned} \Delta_Q = & 128F_0^5f_0^5 + 36F_0^4\lambda^2f_0^4 + 192F_0^4\lambda f_0^5 + 192F_0^4f_0^6 + 108F_0^3\lambda^4f_0^3 + 252F_0^3\lambda^3f_0^4 + 240F_0^3\lambda^2f_0^5 \\ & + 192F_0^3\lambda f_0^6 + 96F_0^3f_0^7 + 36F_0^2\lambda^4f_0^4 + 88F_0^2\lambda^3f_0^5 + 84F_0^2\lambda^2f_0^6 + 48F_0^2\lambda f_0^7 + 16F_0^2f_0^8 > 0 \end{aligned}$$

donc Q a trois racines.

On obtient donc au plus trois extremums pour s par la formule :

$$s^2 = -\frac{Y^4}{P_3(Y)}.$$

où Y est une racine de Q . En fait, on a que deux extremum car l'une de ces racines correspond au cas $r_1 < Y < r_2$ pour le quel $P_3(Y) > 0$ et donc s n'est pas défini.

Un extremum, noté s_- (correspondant à la plus petite racine de Q) appartient au cas $Y < r_1 < 0$, et l'autre, noté s_+ (correspondant à la plus grande racine de Q) appartient au cas $0 < r_2 < Y < r_3$.

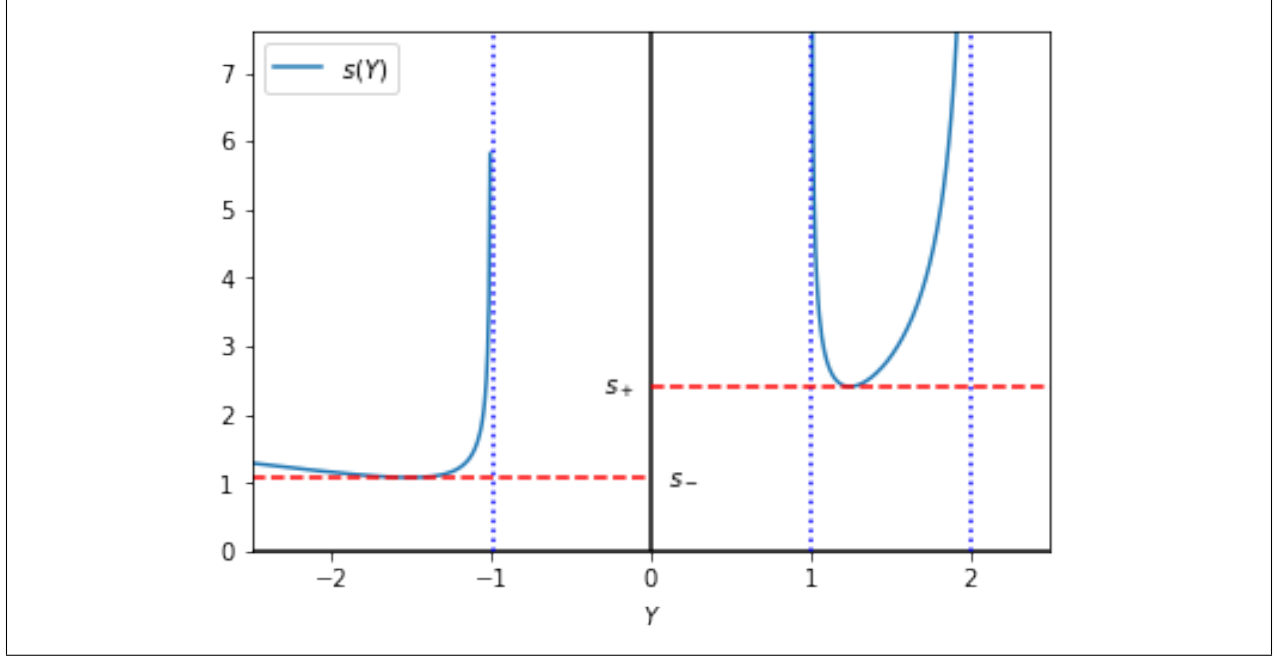


FIGURE 8 – Graphe de la fonction $s(Y)$ et points d'intérêt.

On cherche le plus petit s , noté s_{sel} tel que la condition d'amortissement sur A soit vérifiée. Pour $s > \max(s_+, s_-)$, A a 4 racines réelles donc la condition d'amortissement est vérifiée. Pour $s < \min(s_+, s_-)$, A n'a pas de racines réelles donc la condition d'amortissement est violée. Ainsi, $\min(s_+, s_-) \leq s_{sel} \leq \max(s_+, s_-)$. On va montrer que l'on a toujours $s_{sel} = s_-$:

Théorème 7. La plus petite vitesse en valeur absolue pour laquelle la condition d'amortissement est vérifiée correspond à la plus petite racine de Q , i.e. $s_{sel} = s_-$

Soit $s_{sel} = \min\{s > 0, \text{Le polynôme } A_s \text{ vérifie la condition d'amortissement}\}$, i.e. la racines de plus petite partie réelle du polynôme $A_s = Y^4 + \frac{s^2}{T}P_3(Y)$ est réelle.

Soit $Q = 4P_3(Y) - YP'_3(Y)$ et soit y_{min} sa plus petite racine (donc négative). Soit $s_- = \sqrt{\frac{Ty_i^4}{P_3(y_i)}}$. Alors $\boxed{s_- = s_{sel}}$

Démonstration.

On a $\min(s_+, s_-) \leq s_{sel} \leq \max(s_+, s_-)$.

La preuve se fait en deux cas :

i) Premier cas : $s_- < s_+$:

Dans ce cas, on sait déjà que $s_{sel} \geq s_-$.

On va alors montrer que $A_{s_-} = Y^4 + \frac{s_-^2}{T}P_3(Y)$, ce qui donnera $s_{sel} \leq s_-$ donc $s_{sel} = s_-$.

Soit Y_1 la plus petite racine de Q . Nécessairement, A_{s_-} a une racine double en Y_1 .

Soit alors Y_2 et Y_3 ses deux autres racines.

Comme $s_- < s_+$, Y_2 et Y_3 sont des racines complexe conjuguées.

Grace aux relations de Viète (relations coefficients racines), on a :

$$2Y_1 + 2\Re(Y_2) = -\frac{s_-^2}{T}(\lambda + f_0) \quad (62)$$

donc

$$2\Re(Y_2) = -\frac{s_-^2}{T}(\lambda + f_0) - 2Y_1. \quad (63)$$

Or

$$\frac{s_-^2}{T} = \frac{Y_1^4}{P_3(Y_1)} \quad (64)$$

donc :

$$\begin{aligned} 2\Re(Y_2) &= -\frac{Y_1^4}{P_3(Y_1)}(\lambda + f_0) - 2Y_1 \\ &= -\frac{Y_1}{P_3(Y_1)}((\lambda + f_0)Y_1^3 - 2P_3(Y_1)) \\ &= -\frac{Y_1}{P_3(Y_1)}(Q(Y_1) + F_0 f_0(\lambda + 2f_0)Y_1 - 2F_0^2 f_0^2) \end{aligned}$$

or $Q(Y_1) = 0$ et $Y_1 < 0$ et $P_3(Y_1) < 0$ donc :

$$\Re(Y_2) > 0. \quad (65)$$

En particulier $Y_1 < \Re(Y_2)$ donc la racine de plus petite partie réelle est réelle donc A_{s_-} satisfait la condition d'amortissement. Ainsi dans ce cas, $s_{sel} = s_-$.

ii) Deuxième cas : $s_- > s_+$:

Dans ce cas, on sait déjà que $s_{sel} \leq s_-$.

On va alors montrer que $s_{sel} \geq s_-$. Pour cela, on va prendre $s \in [s_+, s_-[$ et montrer que A_s ne satisfait pas la condition d'amortissement.

Soit $s \in [s_+, s[$.

A_s a deux racines réelles positives Y_3 et Y_4 et deux racines imaginaires conjuguées Y_1 et Y_2 .

Montrons que $\Re(Y_1) < 0$, ce qui montrera que la racine de plus petite partie réelle est imaginaire et donc $s_{sel} \neq s$.

Grace aux relations de Viète (relations coefficients racines), on a :

$$2\Re(Y_1) = -Y_3 - Y_4 - \frac{s^2}{T}(\lambda + f_0) < 0 \quad (66)$$

Ainsi, $\Re(Y_1) < 0 < Y_3, Y_4$ et donc $s_{sel} \neq s \forall s \in [s_+, s_-[$. Or $s_{sel} \in [s_+, s_-]$ donc $s_{sel} = s_-$.

Ainsi dans nos deux cas, on a $s_{sel} = s_-$.

□

7 Appendices

7.1 Code de résolution de l'EDO

```
1000 import matplotlib.pyplot as plt
1001 from scipy.integrate import ode
1002 import numpy as np
1003
1004 b=.5 # dtC=-b*rho*C
1005 F0=1 # dtRho = Fo*Mu
1006 tf=20 # temps final de la simulation
1007 rho0=0 #rho initial
1008 mu0=.1 #mu initial
1009 c0=1 #concentration initiale
1010 n=2000 #nombre de pas de temps
1011
1012 #Résolution du schéma explicite
1013 def euler_explicite_edo(b, F0, tf, rho0, mu0, c0, n):
1014     #t0<t1 , temps etudies ,
1015     #rho0, mu0,c0 reels positifs: condition initiale
1016     #n entier(nombre d'iterations)
1017     h=tf/n #pas Deltat
1018     rho=rho0
1019     mu=mu0
1020     c=c0
1021     t=0
1022     Rho=[rho0]
1023     Mu=[mu0]
1024     C=[c0]
1025     T=[t]
1026     for k in range(n):
1027         new_mu = mu + h*(c*(mu+rho)-mu*rho)
1028         new_rho = rho + h*F0*mu
1029         new_c = c - h*b*rho*c
1030         mu=new_mu
1031         rho=new_rho
1032         c=new_c
1033         t=t+h
1034         Mu.append(new_mu)
1035         Rho.append(new_rho)
1036         C.append(new_c)
1037         T.append(t)
1038     return T,Mu,Rho,C
1039
1040 #Résolution du schéma semi- implicite I
1041 def euler_semi_I_edo(b, F0, tf, rho0, mu0, c0, n):
1042     #t0<t1 , temps etudies ,
1043     #rho0, mu0,c0 reels positifs: condition initiale
1044     #n entier(nombre d'iterations)
1045     h=tf/n #pas Deltat
1046     rho=rho0
1047     mu=mu0
1048     c=c0
1049     t=0
1050     Rho=[rho0]
1051     Mu=[mu0]
1052     C=[c0]
1053     T=[0]
```

```

1054     for k in range(n):
1055         new_mu = (mu + h*c*rho)/(1+h*rho-h*c*(1+h*F0))
1056         new_rho = rho + h*F0*new_mu
1057         new_c = c/(1 + b*h*new_rho)
1058         mu=new_mu
1059         rho=new_rho
1060         c=new_c
1061         t=t+h
1062         Mu.append(new_mu)
1063         Rho.append(new_rho)
1064         C.append(new_c)
1065         T.append(t)
1066     return T,Mu,Rho,C

1067 #Résolution du schéma semi- implicite II
1068 def euler_semi_II_edo(b, F0, tf, rho0, mu0, c0, n):
1069     #t0<t1 , temps etudies ,
1070     #rho0, mu0,c0 reels positifs: condition initiale
1071     #n entier(nombre d'iterations)
1072     t=0
1073     h=tf/n #pas Deltat
1074     rho=rho0
1075     mu=mu0
1076     c=c0
1077     Rho=[rho0]
1078     Mu=[mu0]
1079     C=[c0]
1080     T=[0]
1081     for k in range(n):
1082         new_mu = (mu + h*c*rho-h*rho*mu)/(1-h*c*(1+h*F0))
1083         new_rho = rho + h*F0*new_mu
1084         new_c = c/(1 + b*h*new_rho)
1085         mu=new_mu
1086         rho=new_rho
1087         c=new_c
1088         t=t+h
1089         Mu.append(new_mu)
1090         Rho.append(new_rho)
1091         C.append(new_c)
1092         T.append(t)
1093     return T,Mu,Rho,C

1094 #Programmation de la méthode de Newton-Raphson
1095 def newton(f, gradf, newton_steps, x0):
1096     x=x0
1097     for k in range(newton_steps):
1098         x=x-f(x)/gradf(x)
1099     return x

1100 #Résolution du schéma implicite
1101 def euler_implicite_edo(b, F0, tf, rho0, mu0, c0, n):
1102     #t0<t1 , temps étudiés ,
1103     #rho0, mu0,c0 reels positifs: conditions initiale
1104     #n entier(nombre d'itérations)
1105     t=0
1106     newton_steps=10 #nombre d'itérations de la méthode de Newton-Raphson pour le
1107         calcul implicite
1108     h=tf/n #pas deltat
1109     rho=rho0

```

```

1112 mu=mu0
1113 c=c0
1114 Rho=[rho0]
1115 Mu=[mu0]
1116 C=[c0]
1117 T=[0]
1118 for k in range(n):
1119     #Calcul de new_mu par methode de Newton Raphson
1120     #coefficients du polynome d'ordre 3 en new_mu
1121     alpha = -h**4*F0**2*b
1122     beta= -F0*h**2*(b+1+2*rho*b*h)
1123     gamma= -(1+b*h*rho)+b*h**2*F0*mu+h*(c*(1+h*F0)-rho*(1+b*h*rho))
1124     delta=(1+b*h*rho)*mu + h*c*rho
1125     def P(X):
1126         return alpha*X**3+beta*X**2+gamma*X+delta
1127     def gradP(X):
1128         return 3*alpha*X**2+2*beta*X+gamma
1129     new_mu=newton(P,gradP,newton_steps,mu)
1130     new_rho = rho + h*F0*new_mu
1131     new_c = c/(1 + b*h*new_rho)
1132     mu=new_mu
1133     rho=new_rho
1134     c=new_c
1135     t=t+h
1136     Mu.append(new_mu)
1137     Rho.append(new_rho)
1138     C.append(new_c)
1139     T.append(t)
1140 return T,Mu,Rho,C

1141 #Utilisation des libraries python (scipy) pour résoudre l'EDO
1142 def black_box_edo(b, F0, tf, rho0, mu0, c0, n):
1143     def f(t,y,arg1,arg2):
1144         mu=y[0]
1145         rho=y[1]
1146         c=y[2]
1147         return [c*(rho+mu)-mu*rho, F0*mu, -b*rho*c]

1148     r = ode(f).set_integrator('zvode', method='adams')
1149     r.set_initial_value([mu0,rho0,c0],0).set_f_params(F0,b)
1150     dt=tf/(n-1)
1151     Rho=[rho0]
1152     Mu=[mu0]
1153     C=[c0]
1154     t=0
1155     T=[0]
1156     while r.t < tf:
1157         mu,rho,c = r.integrate(r.t+dt)
1158         Mu.append(mu)
1159         Rho.append(rho)
1160         C.append(c)
1161         T.append(r.t)
1162     return T,Mu,Rho,C

1163 #Résolution
1164 T,Mu,Rho,C = euler_semi_I_edo(b, F0, tf, rho0, mu0, c0, n)
1165
1166 rho_inf= Rho[n-1]

```



```

#Étude Asymptotique
1172 A=[np.log(mu) for mu in Mu]
B=[-min(1,b)*y*rho_inf for y in T]
1174
#Tracé des solutions et de l'étude asymptotique
1176 plt.subplot(221)
plt.plot(T,Mu)
1178 plt.ylabel('mu')
plt.xlabel('t')
1180 plt.subplot(222)
plt.plot(T,Rho)
1182 plt.ylabel('rho')
plt.subplot(223)
1184 plt.plot(T,C)
plt.ylabel('C')
1186 plt.subplot(224)
plt.plot(T,A)
1188 plt.plot(T,B)
plt.ylabel('log(mu), -b*rho_inf*t')
1190 plt.show()

```

edo.py

7.2 Code de la résolution de l'EDP en 1D

```

1000 # %load edp_1d.py
import matplotlib.pyplot as plt
1002 import numpy as np
import scipy.sparse as sp
1004 from scipy.sparse.linalg.dsolve import spsolve
import matplotlib.animation as animation
1006
#Coefficients physiques
1008 K=.5 #coefficient diffusion
b=.2 # dtC=-b*rho*C
1010 F0= 1 # dtRho = Fo*Mu

#Paramètres numériques
1012 n_t=3001 #nombre de pas de temps
1014 tf=20 # temps final de la simulation
xf = 150 #longueur de la simulation
1016 n_x = 601 #nombres de points de la simulation

#Données initiales
1018 rho0=np.zeros(n_x) #rho initial
1020 mu0=np.zeros(n_x) #mu initial
mu0[(n_x//2):(n_x//2 +10)]=.01
1022 c0=np.zeros(n_x)+1 #concentration initiale

1024 def edp_1d_explicite(K, b, F0, rho0, mu0, c0, n_t , tf, xf, n_x):
    dt=tf/(n_t-1)
    dx=xf/(n_x-1)
    X=np.linspace(0,xf,n_x)
    T=np.linspace(0,tf,n_t)
    Mu=np.zeros((n_t,n_x))
    Rho=np.zeros((n_t,n_x))
    C=np.zeros((n_t,n_x))
    Mu[0]=mu0
    Rho[0]=rho0
    C[0]=c0
    #Résolution du schema explicite
    1036 for n in range(0,n_t-1):
        RHS=np.zeros(n_x)
        1038 alpha=-C[n]*dt*(1+dt*F0)+dt*Rho[n]+1
        RHS[1:-1]= dt*((K/(dx**2))*(Mu[n,:-2]-2*Mu[n,1:-1]+Mu[n,2:])+C[n,1:-1]*Rho[n
,1:-1])
        RHS[0]= dt*((K/(dx**2))*(-2*Mu[n,0]+Mu[n,1])+C[n,0]*Rho[n,0])
        RHS[-1]=dt*((K/(dx**2))*(-2*Mu[n,-1]+Mu[n,-2])+C[n,-1]*Rho[n,-1])
        Mu[n+1]=(1/alpha)*(Mu[n]+RHS)
        Rho[n+1]=Rho[n]+dt*F0*Mu[n+1]
        1044 C[n+1]=C[n]/(1 + b*dt*Rho[n+1])
    return X,T,Mu,Rho,C
1046

1048 def edp_1d_semi_implicit_I(K, b, F0, rho0, mu0, c0, n_t , tf, xf, n_x):
    #Détermination des paramètres numeriques deltat et deltax
    dt=tf/(n_t-1)
    1050 dx=xf/(n_x-1)
    #Représentation de l'espace et du temps
    1052 X=np.linspace(0,xf,n_x)
    T=np.linspace(0,tf,n_t)
    1054 #Initialisation
    Mu=np.zeros((n_t,n_x))

```

```

1056 Rho=np.zeros((n_t,n_x))
1057 C=np.zeros((n_t,n_x))
1058 Mu[0]=mu0
1059 Rho[0]=rho0
1060 C[0]=c0
1061 #Résolution du schéma implicite-explicite I
1062 for n in range(0,n_t-1):
1063     #Matrice du Laplacien
1064     A=np.diag(-np.ones(n_x-1),-1)+np.diag(2*np.ones(n_x),0)+np.diag(-np.ones(n_x
1065 -1),1)
1066     #Laplacien Numerique
1067     A=A*K*dt/(dx**2)
1068     #Ajout des termes implicites
1069     alpha=-C[n]*dt*(1+dt*F0)+dt*Rho[n]+1
1070     A+=np.diag(alpha,0)
1071     A=sp.csc_matrix(A)
1072     #Résolution du système implicite
1073     Mu[n+1]=spsolve(A, Mu[n]+dt*C[n]*Rho[n])
1074     Rho[n+1]=Rho[n]+dt*F0*MU[n+1]
1075     C[n+1]=C[n]/(1+b*dt*Rho[n+1])
1076 return X,T,Mu,Rho,C

1077 def edp_1d_semi_implicite_II(K, b, F0, rho0, mu0, c0, n_t, tf, xf, n_x):
1078     #Détermination des paramètres numériques deltat et deltax
1079     dt=tf/(n_t-1)
1080     dx=xf/(n_x-1)
1081     #Représentation de l'espace et du temps
1082     X=np.linspace(0,xf,n_x)
1083     T=np.linspace(0,tf,n_t)
1084     #Initialisation
1085     Mu=np.zeros((n_t,n_x))
1086     Rho=np.zeros((n_t,n_x))
1087     C=np.zeros((n_t,n_x))
1088     Mu[0]=mu0
1089     Rho[0]=rho0
1090     C[0]=c0
1091     #Résolution du schéma implicite-explicite II
1092     for n in range(0,n_t-1):
1093         #Matrice du Laplacien
1094         A=np.diag(-np.ones(n_x-1),-1)+np.diag(2*np.ones(n_x),0)+np.diag(-np.ones(n_x
1095 -1),1)
1096         A=A*K*dt/(dx**2) #Laplacien Numerique
1097         #Ajout des termes implicites
1098         alpha=-C[n]*dt*(1+dt*F0)+1
1099         A+=np.diag(alpha,0)
1100         A=sp.csc_matrix(A)
1101         #Résolution du système implicite
1102         Mu[n+1]=spsolve(A, Mu[n]+dt*C[n]*Rho[n]-dt*MU[n]*Rho[n])
1103         Rho[n+1]=Rho[n]+dt*F0*MU[n+1]
1104         C[n+1]=C[n]/(1+b*dt*Rho[n+1])
1105     return X,T,Mu,Rho,C
1106 #X,T,Mu,Rho,C= edp_1d_semi_implicite_I(K, b, F0, rho0, mu0, c0, n_t, tf, xf, n_x)
1107 X,T,Mu,Rho,C= edp_1d_semi_implicite_I(K, b, F0, rho0, mu0, c0, n_t, tf, xf, n_x)
1108
1109 def speed(X,Rho,rho_inf):
1110     #Position du front

```

```

1114     argmed=np.zeros(n_t)
1115     for i in range(n_t):
1116         argmed[i]= X[(n_x//2)+ \
#Vitesse du front
1118         s = ((n_t-1)/tf)*(argmed[(n_t//2)+150]-argmed[(n_t//2)])/(150)
1119         return s
1120
rho_inf = Rho[n_t-1,(n_x//2)]
1122 s = speed(X,Rho,rho_inf)
1123 print('La vitesse de propagation de la simulation est s=',s)
1124
1126 # Comparaison de s theorique et numerique pour plusieurs données initiales
1127 # ~ memory =[]
1128 # ~ for i in range(5):
1129     # ~ for j in range(5):
1130         # ~ K = .2 + .2*i
1131         # ~ b = .1 + .1*j
1132         # ~ X,T,Mu,Rho,C= edp_1d_semi_implicite_I(K, b, F0, rho0, mu0, c0, n_t , tf ,
xf, n_x)
1133         # ~ #Valeur de rho a l'infini
1134         # ~ rho_inf = Rho[n_t-1,(n_x//2)]
1135         # ~ s = speed(X,Rho,rho_inf)
1136         # ~ s_theorique = np.sqrt(K*((18*F0+4)+np.sqrt(((18*F0+4)**2)+108*(1+4*F0)*(
F0**2)))/(2*(1+4*F0)))
1137         # ~ memory += [K,b,s,s_theorique]
1138 # ~ np.savetxt('memory_data3.dat', memory)
1139
1140 s_theorique = np.sqrt(K*((18*F0+4)+np.sqrt(((18*F0+4)**2)+108*(1+4*F0)*(F0**2)))/
/(2*(1+4*F0)))
1142 #Attention, ceci est pour C0=1
1143 print('La vitesse théorique de propagation est s_theorique=', s_theorique)
1144
#Animation
1146 fig = plt.figure()
1147
1148 ax = plt.axes(xlim=(0, xf), ylim=(0, rho_inf+1))
1149 line , = ax.plot([], [], lw=2)
1150 line2 , = ax.plot([], [], lw=2)
1151 line3 , = ax.plot([], [], lw=2)
1152 line4 , = ax.plot([], [], lw=2)
1153 time_text = ax.text(0.02, 0.92, '', transform=ax.transAxes)
1154 legend_text = ax.text(0.80, 0.82, '', transform=ax.transAxes)
1155
1156 def init():
1157     line.set_data([], [])
1158     line2.set_data([], [])
1159     line3.set_data([], [])
1160     line4.set_data([], [])
1161     time_text.set_text('')
1162     legend_text.set_text('')
1163     return line,line2,line3,line4, time_text, legend_text
1164
1166 def animate(i):
1167     line.set_data(X, C[i])
1168     line2.set_data(X, Rho[i])

```

```

1170     line3.set_data(X, Mu[i])
1171     #line4.set_data(xf/2+((i*s)*tf/(n_t-1)),np.linspace(0,rho_inf+1,10))
1172     time_text.set_text('time = {0:.1f}\n K={1}, b={2}, F0={3} '.format(T[i],K,b,F0))
1173     legend_text.set_text('Rho=Orange \nMu=Green \nC=Blue\ns={0:.3f} '.format(s))
1174     return line,line2, line3,line4, time_text, legend_text

1175
1176 anim = animation.FuncAnimation(fig, animate, init_func=init,
1177                                frames=(n_t-1), interval=(tf*200)/(n_t-1), blit=True)
1178
1179
1180 #anim.save('EDP_1D.gif',writer='imagemagick', fps=30)
1181 plt.show()

```

edp_1d.py

7.3 Code de la résolution de l'EDP en 2D

```
1000 import matplotlib.pyplot as plt
1001 from mpl_toolkits.mplot3d import Axes3D
1002 import matplotlib.animation as animation
1003 import numpy as np
1004 import scipy.sparse as sp
1005 from scipy.sparse.linalg.dsolve import spsolve
1006 from scipy.sparse.linalg import bicgstab, bicg, cg, cgs, gmres, lgmres, minres, qmr,
    gcrotmk
1007 from IPython.display import HTML
1008 import time
1009 start_time = time.time()
1010
1011 #Coefficients physiques
1012 K=.2 #coefficient diffusion
1013 b=.2# dtC=-b*rho*C
1014 F0= 1 # dtRho = Fo*Mu
1015
1016 physique = [K,b,F0]
1017
1018 #Paramètres numériques
1019 n_t=500 #nombre de pas de temps
1020 tf=170 # temps final de la simulation
1021 xf = 500 #longueur de la simulation
1022 n_x = 1100 #nombres de points de la simulation
1023 yf = xf
1024 n_y = n_x
1025 n_xy = n_x * n_y
1026 numerique = [n_t,tf,xf,n_x,yf,n_y]
1027
1028 params = physique,numerique
1029
1030 #Données initiales
1031 rho0=np.zeros(n_xy) #rho initial
1032 mu0=np.zeros(n_xy)#mu initial
1033 mu0[((n_xy+n_x)//2):((n_xy+n_x)//2)+1]=.01
1034 c0=np.zeros(n_xy) +1 #concentration initiale
1035
1036 xm = 200
1037 xM = 300
1038 ym = 120
1039 yM = 220
1040 im = ((xm*n_x)//xf)
1041 iM = ((xM*n_x)//xf)
1042 jm = ((ym*n_y)//xf)
1043 jM = ((yM*n_y)//xf)
1044 for i in range(im,iM):
1045     for j in range(jm,jM):
1046         c0[i+j*n_x] = 0.
1047
1048 class EDP():
1049     def __init__(self,params):
1050         self.physique, self.numerique = params
1051         self.K,self.b,self.F0 = self.physique
1052         self.n_t,self.tf,self.xf,self.n_x,self.yf,self.n_y = self.numerique
1053
1054
```

```

1056     self.n_xy = self.n_x*self.n_y
1057     self.dt = self.tf/(self.n_t-1)
1058     self.dx = self.xf/(self.n_x-1)
1059     self.dy = self.yf/(self.n_y-1)
1060
1061     #self.X = np.linspace(0,self.xf,self.n_x)
1062     #self.Y = np.linspace(0,self.yf,self.n_y)
1063     #self.T = np.linspace(0,self.tf,self.n_t)
1064
1065     #Matrice du Laplacien
1066     self.Lapl = sp.diags(-4*np.ones(self.n_xy),0)
1067     #Lapl += sp.diags(np.ones(n_xy-1),1)+sp.diags(np.ones(n_xy-1),-1)
1068     diagmod = np.ones(self.n_xy-1)
1069     diagmod[np.arange(self.n_y-1,self.n_xy-1,self.n_y)] = np.zeros(self.n_y-1)
1070     self.Lapl += sp.diags(diagmod,1) + sp.diags(diagmod,-1)
1071     self.Lapl += sp.diags(np.ones(self.n_xy-self.n_y),self.n_y)+sp.diags(np.ones
1072 (self.n_xy-self.n_y),-self.n_y)
1073     self.Lapl = -self.K*self.dt/(self.dx**2)*self.Lapl
1074     self.Cond = sp.identity(self.n_xy)
1075 def array_to_2D(n_x,vect):
1076     return np.array(np.split(vect,n_x))
1077
1078 def integrate(self,initial):
1079     mu,rho,c = initial
1080     alpha=-c*self.dt*(1+self.dt*self.F0)+self.dt*rho+1
1081     A = self.Lapl + sp.diags(alpha,0)
1082     Target = mu+self.dt*c*rho
1083
1084     #next_mu = spsolve(A,Target) #95.28 secondes d'execution
1085     #next_mu,check = bicg(A,Target) #3.38 secondes d'execution
1086     #next_mu,check = bicgstab(A,Target, x0=mu) #2.15 secondes d'execution
1087     #next_mu,check = cg(A,Target) #2.29 secondes d'execution
1088     #next_mu,check = cgs(A,Target) #2.36 secondes d'execution
1089     #next_mu,check = gmres(A,Target) #2.72 secondes d'execution
1090     #next_mu,check = lgmr(A,Target) #2.62 secondes d'execution
1091     next_mu,check = minres(A,Target, x0=mu, M=self.Cond) #2.15 secondes d'
1092 execution
1093     #next_mu,check = qmr(A,Target) #3.70 secondes d'execution
1094     #next_mu,check = gcrotmk(A,Target) #2.62 secondes d'execution
1095     next_rho = rho + self.dt*self.F0*next_mu
1096     next_c = c/(1+self.b*self.dt*next_rho)
1097     return next_mu, next_rho, next_c
1098
1099 Agent = EDP(params)
1100 dt = Agent.dt
1101
1102 mu= mu0
1103 rho= rho0
1104 c= c0
1105 Mu=[mu0]
1106 Rho=[rho0]
1107 C=[c0]
1108 T=[0]
1109 n = 0
1110 step = 5
1111 while n<n_t:
1112     mu,rho,c = Agent.integrate((mu,rho,c))
1113     if n % step ==0 :

```

```

1114     Mu.append(mu)
1115     Rho.append(rho)
1116     C.append(c)
1117     T.append(n*dt)
1118     if n % 25 == 0 :
1119         print(n, (time.time() - start_time))
1120     n+=1
1121
1122 print("—— %s seconds ——" % (time.time() - start_time))
1123
1124 tot = len(Mu)
1125
1126 Draw = 'C'
1127 f = C
1128
1129 fig = plt.figure()
1130 im = plt.imshow(EDP.array_to_2D(n_x, f[2]), animated=True, cmap='PiYG')
1131 time_text = plt.text(0, 0, '')
1132
1133 i = 2
1134 def updatefig(*args):
1135     global i
1136     i+=1
1137     if i < tot - 1:
1138         im.set_array(EDP.array_to_2D(n_x, f[i]))
1139         time_text.set_text('time = {0:.1f}'.format(T[i]))
1140     return im, time_text
1141
1142 ani = animation.FuncAnimation(fig, updatefig, interval=100, blit=True, repeat=True)
1143 ani.save('EDP_2D_'+Draw+'.gif', writer='imagemagick', fps=30)
1144
1145 Draw = 'Mu'
1146 f = Mu
1147
1148 fig = plt.figure()
1149 im = plt.imshow(EDP.array_to_2D(n_x, f[2]), animated=True, cmap='PiYG')
1150 time_text = plt.text(0, 0, 'test')
1151 i = 2
1152 def updatefig(*args):
1153     global i
1154     i+=1
1155     if i < tot - 1:
1156         im.set_array(EDP.array_to_2D(n_x, f[i]))
1157         time_text.set_text('time = {0:.1f}'.format(T[i]))
1158     return im, time_text
1159
1160 ani = animation.FuncAnimation(fig, updatefig, interval=100, blit=True, repeat=True)
1161 ani.save('EDP_2D_'+Draw+'.gif', writer='imagemagick', fps=30)
1162
1163 Draw = 'Rho'
1164 f = Rho
1165
1166 fig = plt.figure()
1167 im = plt.imshow(EDP.array_to_2D(n_x, f[2]), animated=True, cmap='PiYG')
1168 time_text = plt.text(0, 0, '')
1169 i = 2
1170 def updatefig(*args):
1171     global i

```



```

1172     i+=1
1173     if i< tot -1:
1174         im.set_array(EDP.array_to_2D(n_x,f[i]))
1175         time_text.set_text('time = {0:.1f}'.format(T[i]))
1176     return im, time_text

1178 ani = animation.FuncAnimation(fig, updatefig, interval=100, blit=True, repeat=True)
1179 ani.save('EDP_2D_'+Draw+'.gif', writer='imagemagick', fps=30)
1180
1182 plt.show()

```

edp_2d.py