

# Équations aux dérivées Partielles



# Caractéristiques

Les EDPs comprennent des dérivées par rapport à plus d'une variable indépendante

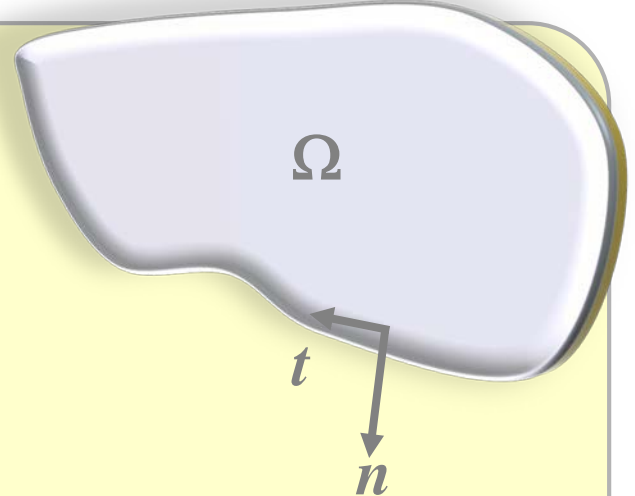
Typiquement, 1–3 dimensions spatiales plus le temps

En général, on retrouve une combinaison des problèmes aux valeurs initiales et aux valeurs aux frontières



# Conditions Initiales et aux Frontières

- **Conditions Initiales:** point de départ pour les problèmes de propagation
- **Conditions de bord:** spécifiés sur les frontières afin d'alimenter la solution dans tout le domaine



$$\left\{ \begin{array}{ll} \text{Dirichlet} & u = f \text{ sur } \partial\Omega \\ \text{Neumann} & \frac{\partial u}{\partial n} = f \text{ sur } \partial\Omega \\ \text{Robin} & \frac{\partial u}{\partial n} + ku = f \text{ sur } \partial\Omega \end{array} \right.$$

# EDP à étudier

Afin de simplifier l'étude on se limitera à une EDP (pas au systèmes) ayant 2 variables indépendantes, soit:

- Deux variables spatiales:  $x$  et  $y$
- Une variable spatiale  $x$  et le temps  $t$

# Classification des EDPs

Équation générale de deuxième ordre à deux variables indépendantes

$$au_{xx} + 2bu_{xy} + cu_{yy} + du_x + eu_y + fu = g$$

EDPs:  $a, b, c$  linéaires, ...,  $g = f(x, y)$  seulement

$$b^2 - ac$$

- $< 0$  elliptique
- $= 0$  parabolique
- $> 0$  hyperbolique

# Types d' EDP

Hyperbolique

$$\frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = v^2 \left( \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} \right)$$

Parabolique

$$\frac{\partial u}{\partial t} = \frac{\partial}{\partial x} \left( D \frac{\partial u}{\partial x} \right)$$

Elliptique

$$\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} = \rho(x, y)$$

# Classification des EDPs

**Hyperbolique:** phénomène dépendant du temps et qui ne tends pas nécessairement vers un état stationnaire( le mouvement des vagues)

**Parabolique:** phénomène dépendant du temps et qui évolue vers un état stationnaire (diffusion de la chaleur)

**Elliptique:** phénomène qui a déjà atteint l'état stationnaire (indépendant du temps)

# Méthodes aux différences

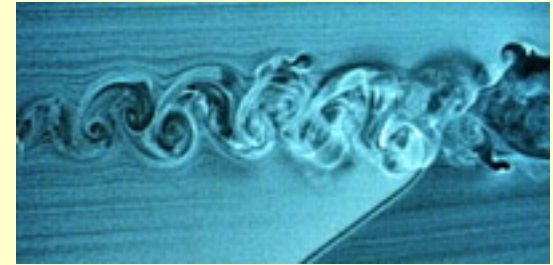
On discrétise l'espace et le temps

- Le continuum devient un domaine défini par un maillage
- On remplace les dérivées par des différences finies
- La discrétisation produit un système algébrique
- La précision dépend du pas de discrétisation



# Navier-Stokes (2D)

EDP non linéaires



$$\frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial v}{\partial y} = 0$$

$$\frac{\partial u}{\partial t} + u \frac{\partial u}{\partial x} + v \frac{\partial u}{\partial y} = -\frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial x} + \nu \left( \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} \right)$$

$$\frac{\partial v}{\partial t} + u \frac{\partial v}{\partial x} + v \frac{\partial v}{\partial y} = -\frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial y} + \nu \left( \frac{\partial^2 v}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 v}{\partial y^2} \right)$$

# Équations paraboliques





# L'équation de la chaleur

Transfert de chaleur dans une barre unidimensionnelle

$$x = 0$$

$$g_1(t)$$



$$x = a$$

$$g_2(t)$$

$$\frac{\partial u}{\partial t} = c \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}; \quad 0 < x < a, \quad 0 \leq t \leq T \quad c: \text{coefficient}$$

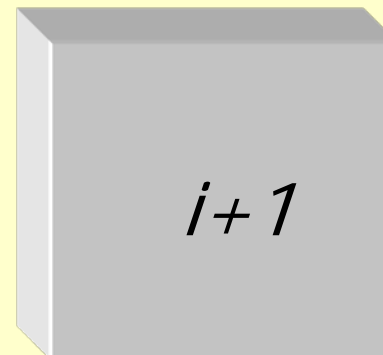
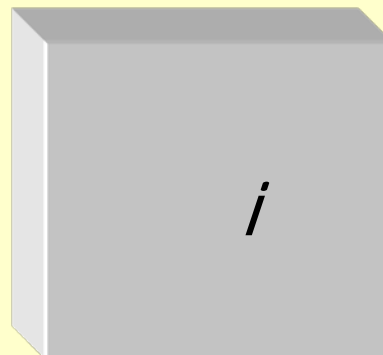
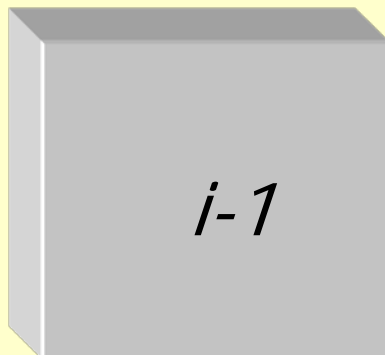
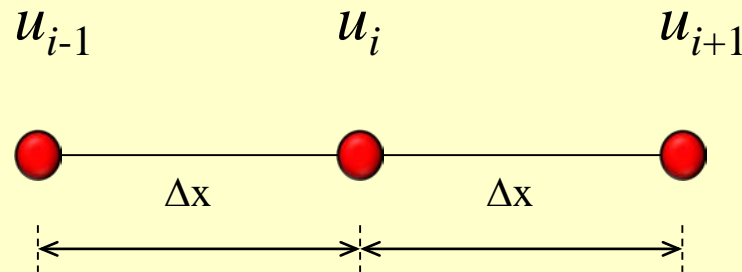
$$u(x, 0) = f(x), \quad 0 < x < a$$

$$\begin{cases} u(0, t) = g_1(t) \\ u(a, t) = g_2(t) \end{cases}, \quad 0 \leq t \leq T$$



# Différences Finies

Le moteur de la méthode des différences finies est le développement en séries de Taylor





# En avant

$$f_{i+1} = f_i + \textcolor{red}{f'_i}h + \frac{f''_i h^2}{2!} + \frac{f'''_i h^3}{3!} + \dots$$

$$\textcolor{red}{f'_i} = \frac{f_{i+1} - f_i}{h} - \frac{f''_i h}{2!} - \frac{f'''_i h}{3!} - \dots = \frac{f_{i+1} - f_i}{h} + O(h)$$



# En arrière

$$f_{i-1} = f_i - \textcolor{red}{f'_i}h + \frac{f''_i h^2}{2!} - \frac{f'''_i h^3}{3!} + \dots$$

$$\textcolor{red}{f'_i} = \frac{f_i - f_{i-1}}{h} + \frac{f''_i h}{2!} - \frac{f'''_i h}{3!} - \dots = \frac{f_i - f_{i-1}}{h} + Oh$$



# Différence centrée

$$f_{i+1} = f_i + \mathbf{f'_i}h + \frac{f''_i h^2}{2!} + \frac{f'''_i h^3}{3!} + \dots$$

$$f_{i-1} = f_i - \mathbf{f'_i}h + \frac{f''_i h^2}{2!} - \frac{f'''_i h^3}{3!} + \dots$$

La soustraction des equations donne

$$\mathbf{f'_i} = \frac{f_{i+1} - f_{i-1}}{2h} + \frac{f''''_i h^2}{3!} + \frac{f''''''_i h^4}{5!} - \dots = \frac{f_{i+1} - f_{i-1}}{2h} + O(h^2)$$



# Différence centrée

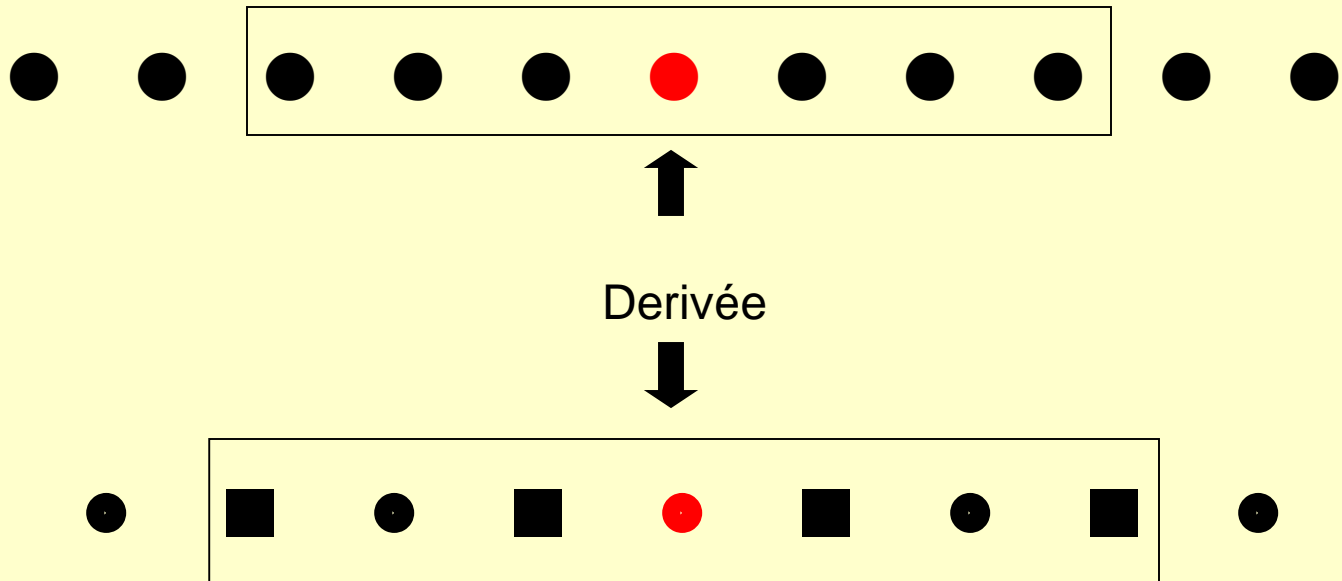
$$f_{i+1} = f_i + f_i' h + \frac{f_i'' h^2}{2!} + \frac{f_i''' h^3}{3!} + \dots$$

$$f_{i-1} = f_i - f_i' h + \frac{f_i'' h^2}{2!} - \frac{f_i''' h^3}{3!} + \dots$$

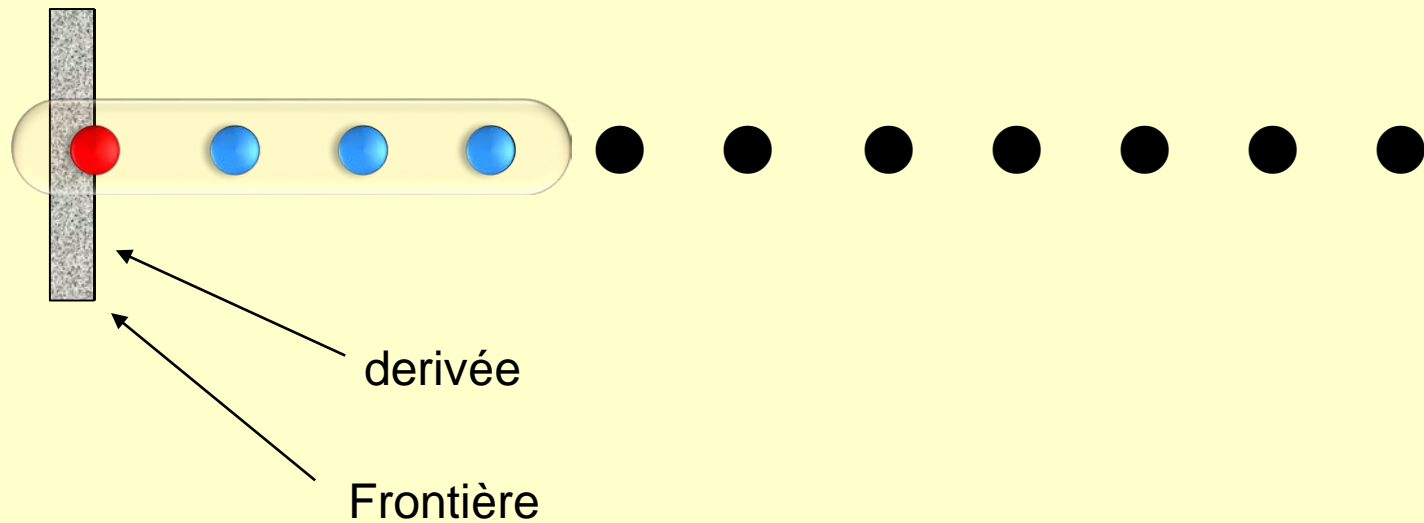
L'addition des equations donne

$$\frac{f_{i+1} + f_{i-1} - 2f_i}{h^2} + \frac{f_i''' h^2}{3!} + \frac{f_i'''' h^4}{5!} - \dots = \frac{f_{i+1} + f_{i-1} - 2f_i}{h^2} + O(h^2)$$





# Dérivée décentrée près d'une frontière



# Autres développements

$$f_{i+k} = f_i + f_i' kh + \boxed{\frac{f_i'' (kh)^2}{2!}} + \frac{f_i''' (kh)^3}{3!} + \dots$$

- $k = 2$ 

$$f_{i+2} = f_i + 2f_i' h + 4 \frac{f_i'' h^2}{2!} + 8 \frac{f_i''' h^3}{3!} + \dots$$
- $k = -2$ 

$$f_{i-2} = f_i - 2f_i' h + 4 \frac{f_i'' h^2}{2!} - 8 \frac{f_i''' h^3}{3!} + \dots$$
- $k = 3$ 

$$f_{i+3} = f_i + 3f_i' h + 9 \frac{f_i'' h^2}{2!} + 27 \frac{f_i''' h^3}{3!} + \dots$$
- $k = -3$ 

$$f_{i-3} = f_i - 3f_i' h + 9 \frac{f_i'' h^2}{2!} - 27 \frac{f_i''' h^3}{3!} + \dots$$

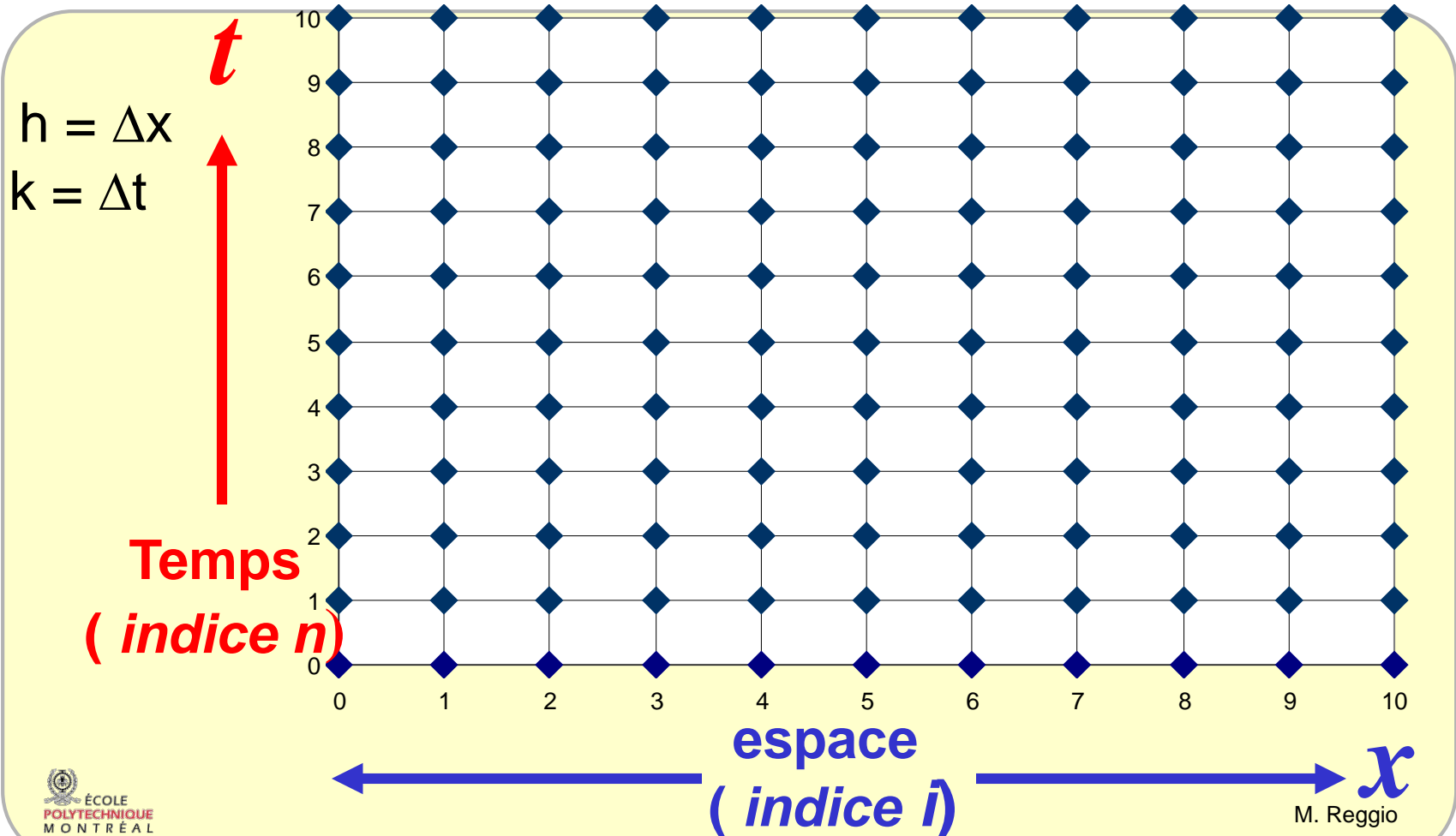
# Autres développements

$$f_{i+2} - 4f_{i+1} = \left[ f_i + 2f_i' h + 4f_i'' \frac{h^2}{2} + 8f_i''' \frac{h^3}{6} + \dots \right] - 4 \left[ f_i + f_i' h + f_i'' \frac{h^2}{2} + f_i''' \frac{h^3}{6} + \dots \right]$$

$$f_{i+2} - 4f_{i+1} + 3f_i = -2hf_i' + 4f_i''' \frac{h^3}{6} + \dots \text{Ordre 2}$$

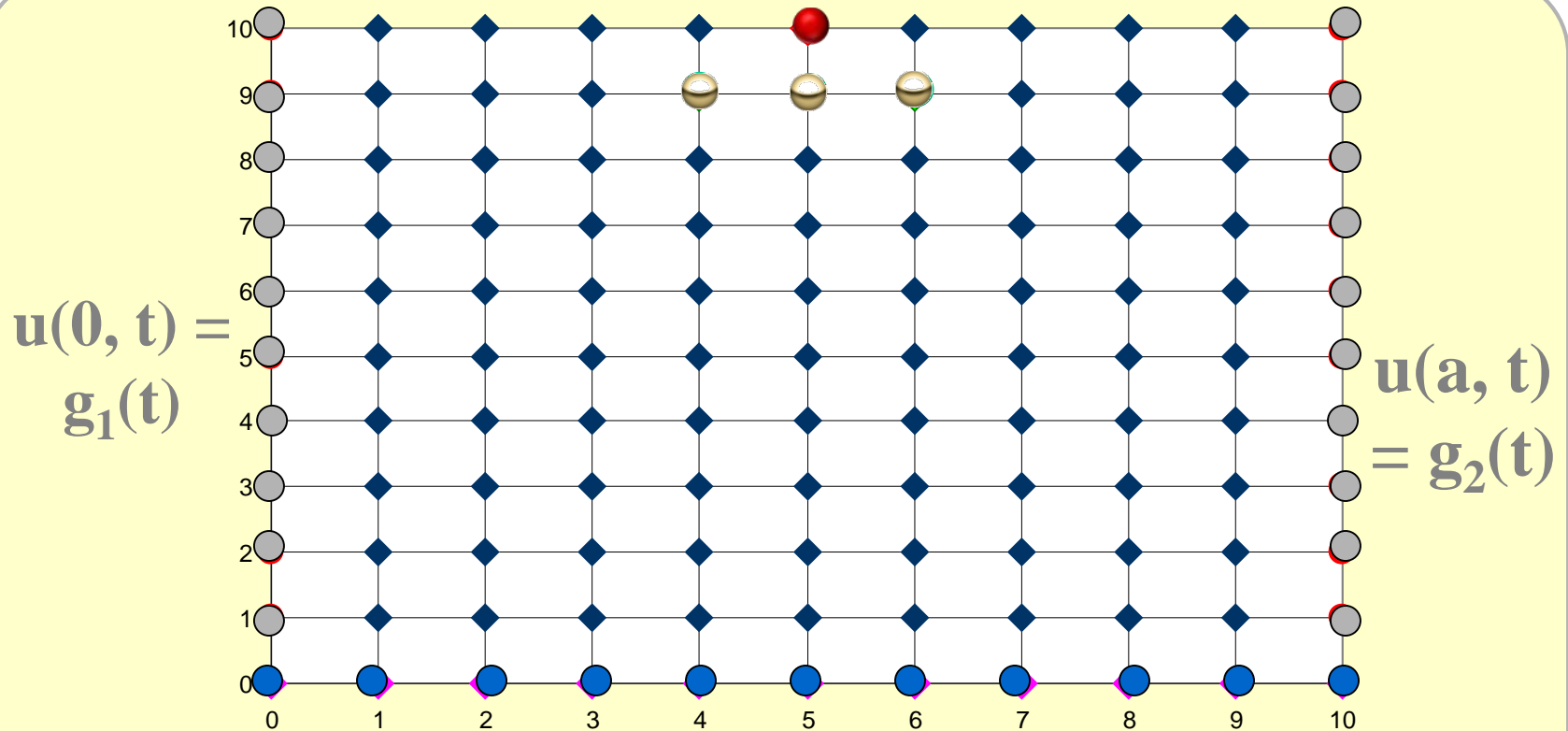
$$f_i' = \frac{-f_{i+2} + 4f_{i+1} - 3f_i}{2h} + f_i''' \frac{h^2}{3} + \dots$$

# Discrétisation dans l'espace-temps



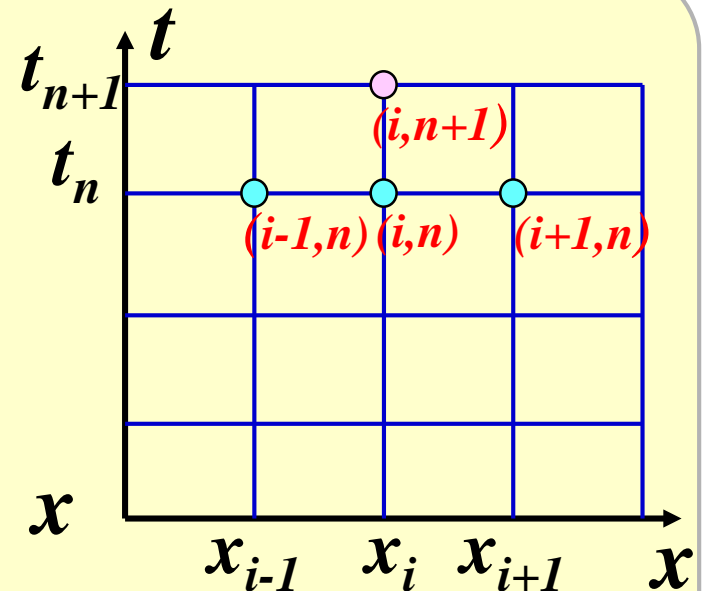
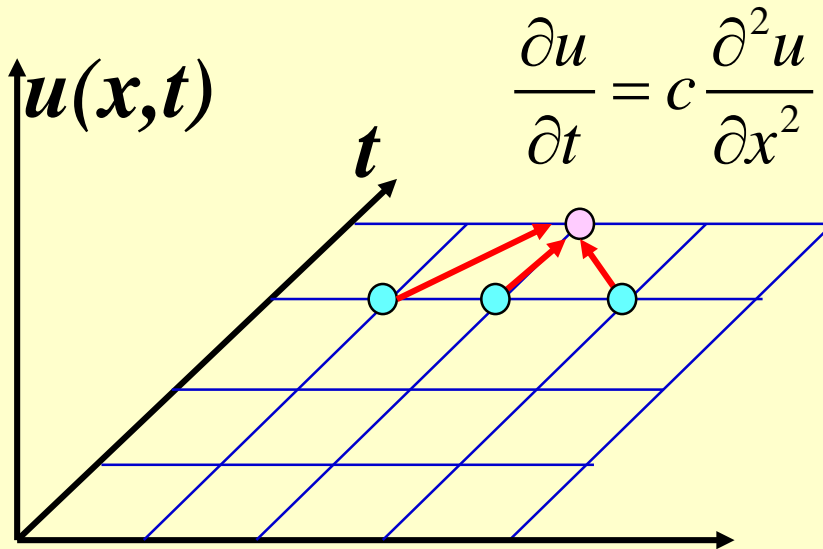


# Méthode d'Euler Explicite





# Équation de la chaleur

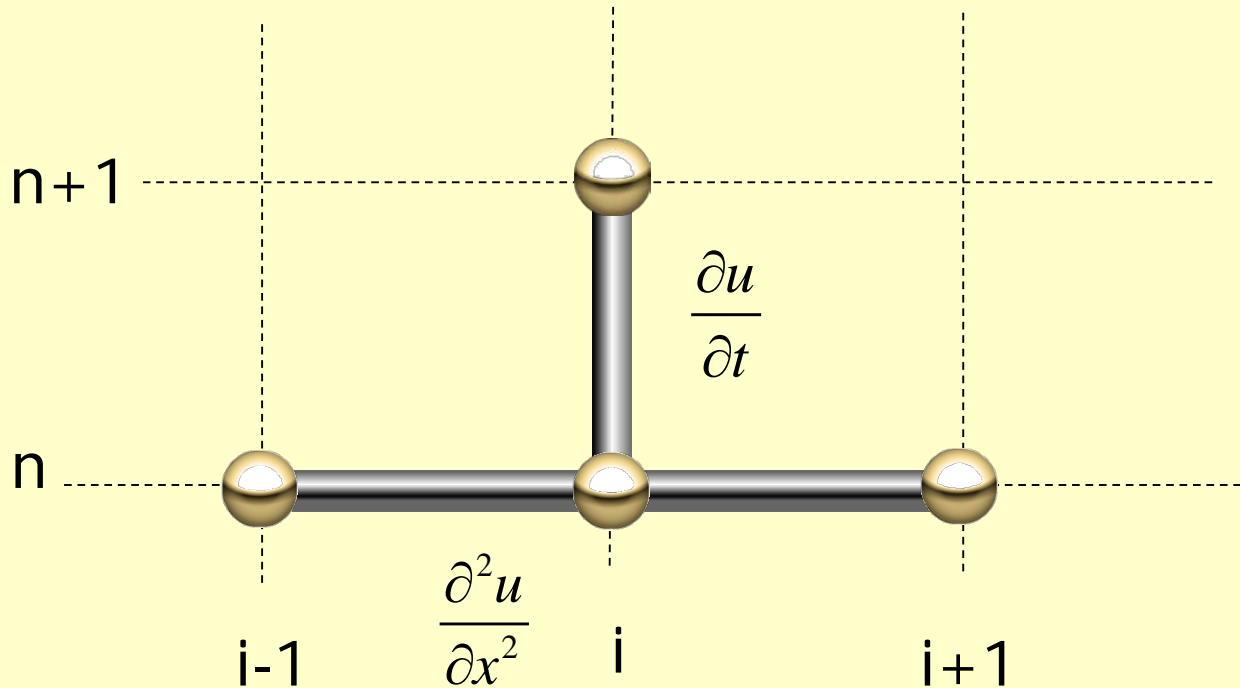


**Décentré en avant**  $u_t = \frac{1}{\Delta t} (u_i^{n+1} - u_i^n)$

**Centré au temps n**  $cu_{xx} = \frac{c}{\Delta x^2} (u_{i-1,j}^n - 2u_i^n + u_{i+1}^n)$



# Décentré en avant







# Méthode d'Euler Explicite

$$\Delta t = T / M, t_n = n\Delta t$$

$$\Delta x = a / N, x_i = i\Delta x$$

$$\frac{\partial u}{\partial t} = c \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}$$

$$u_t = cu_{xx} \Rightarrow \frac{1}{\Delta t} (u_i^n - u_i^{n-1}) = \frac{c}{\Delta x^2} (u_{i-1}^n - 2u_i^n + u_{i+1}^n)$$

$$\begin{aligned} u_i^{n+1} &= u_i^n + \frac{c\Delta t}{\Delta x^2} (u_{i-1}^n - 2u_i^n + u_{i+1}^n) \\ &= ru_{i-1}^n + (1 - 2r)u_i^n + ru_{i+1}^n \end{aligned}$$

$$r = \frac{c\Delta t}{\Delta x^2}$$

$$\text{Stabilité} \quad 0 < r \leq 0.5$$

Stable

$$u_i^{n+1} = ru_{i-1}^n + (1-2r)u_i^n + ru_{i+1}^n$$

$$r = 0.01 \Rightarrow u_i^{n+1} = 0.01 u_{i-1}^n + 0.98 u_i^n + 0.01 u_{i+1}^n$$

$$r = 0.1 \Rightarrow u_{i,j+1} = 0.1 + 0.8u_i^n + 0.1u_{i+1}^n$$

$$r = 0.4 \Rightarrow u_{i,j+1} = 0.4 u_{i-1}^n + 0.2 u_i^n + 0.4u_{i+1}^n$$

$$r = 0.5 \Rightarrow u_{i,j+1} = 0.5 u_{i-1}^n + 0.5u_{i+1}^n$$

Instable coefficients (négatifs )

$$\left\{ \begin{array}{l} r = 1 \Rightarrow u_i^{n+1} = u_{i-1}^n - u_i^n + u_{i+1}^n \\ r = 10 \Rightarrow u_i^{n+1} = 10 u_{i-1}^n - 19 u_i^n + 10 u_{i+1}^n \\ r = 100 \Rightarrow u_i^{n+1} = 100u_{i-1}^n - 199 u_i^n + 100u_{i+1}^n \end{array} \right.$$

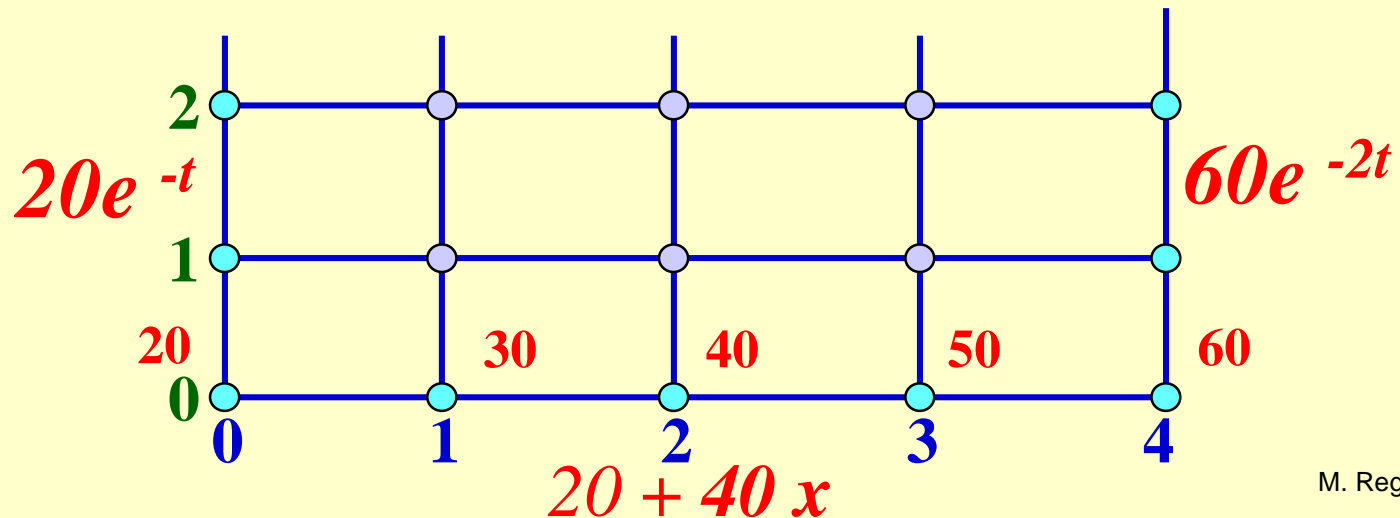
M. Reggio

# Exemple

$$u_t = cu_{xx} ; 0 \leq x \leq 1$$

$$\frac{\partial u}{\partial t} = c \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} \begin{cases} u(x,0) = 20 + 40x \\ u(0,t) = 20e^{-t}, u(1,t) = 60e^{-2t} \end{cases}$$

$$c = 0.5, h = \Delta x = 0.25, k = \Delta t = 0.05$$



M. Reggio

# Exemple

$$u_i^{n+1} = ru_{i-1}^n + (1-2r)u_i^n + ru_{i+1}^n$$

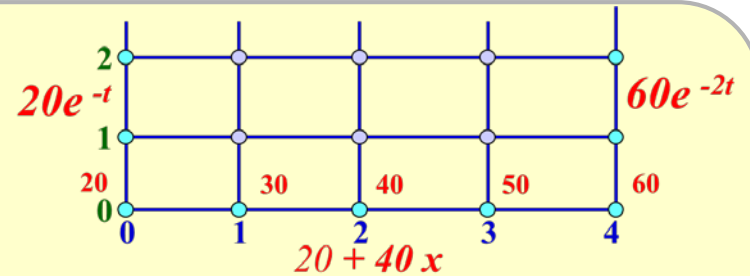
$$c = 0.5, h = \Delta x = 0.25, k = \Delta t = 0.05$$

$$r = \frac{c\Delta t}{\Delta x^2} = \frac{(0.5)(0.05)}{(0.25)^2} = 0.4$$

$$\begin{aligned} u_i^{n+1} &= ru_{i-1}^n + (1-2r)u_i^n + ru_{i+1}^n \\ &= 0.4u_{i-1}^n + 0.2u_i^n + 0.4u_{i+1}^n \end{aligned}$$

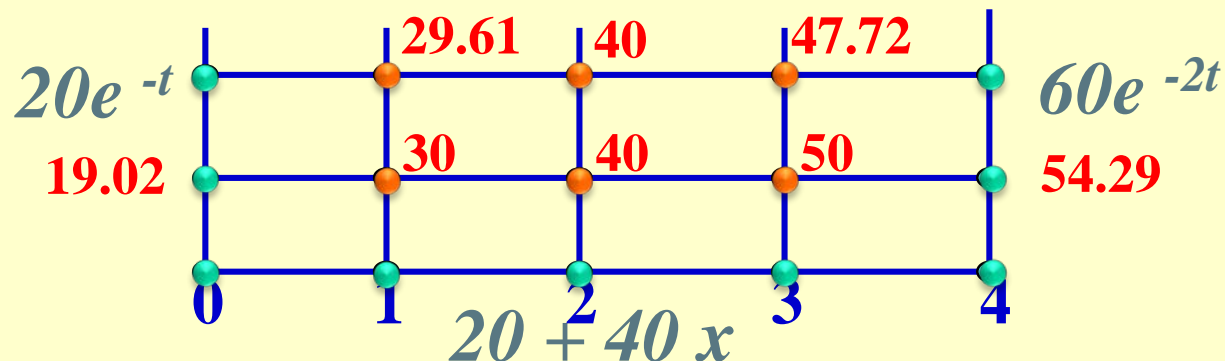
Premier pas:  $t = 0.05$

$$\begin{aligned} & \left\{ \begin{aligned} u_0^1 &= 20e^{-0.05} = 19.02458849 \\ 1 \quad u_1^1 &= 0.4u_0^0 + 0.2u_1^0 + 0.4u_2^0 = 0.4(20) + 0.2(30) + 0.4(40) = 30 \\ 2 \quad u_2^1 &= 0.4u_1^0 + 0.2u_2^0 + 0.4u_3^0 = 0.4(30) + 0.2(40) + 0.4(50) = 40 \\ 3 \quad u_3^1 &= 0.4u_2^0 + 0.2u_3^0 + 0.4u_4^0 = 0.4(40) + 0.2(50) + 0.4(60) = 50 \\ & u_4^1 = 60e^{-0.10} = 54.29024508 \end{aligned} \right. \end{aligned}$$



$$t = 0.10$$

$$\left\{ \begin{array}{l} u_0^2 = 20e^{-0.10} = 18.09674836 \\ u_1^2 = 0.4u_0^1 + 0.2u_1^1 + 0.4u_2^1 \\ \quad = 0.4(19.02458849) + 0.2(30) + 0.4(40) = 29.6098354 \\ u_2^2 = 0.4u_1^1 + 0.2u_2^1 + 0.4u_3^1 = 0.4(30) + 0.2(40) + 0.4(50) = 40 \\ u_3^2 = 0.4u_2^1 + 0.2u_3^1 + 0.4u_4^1 \\ \quad = 0.4(40) + 0.2(50) + 0.4(54.2924508) = 47.71609803 \\ u_4^2 = 60e^{-0.20} = 49.12384518 \end{array} \right.$$



M. Reggio

# Stabilité Numérique

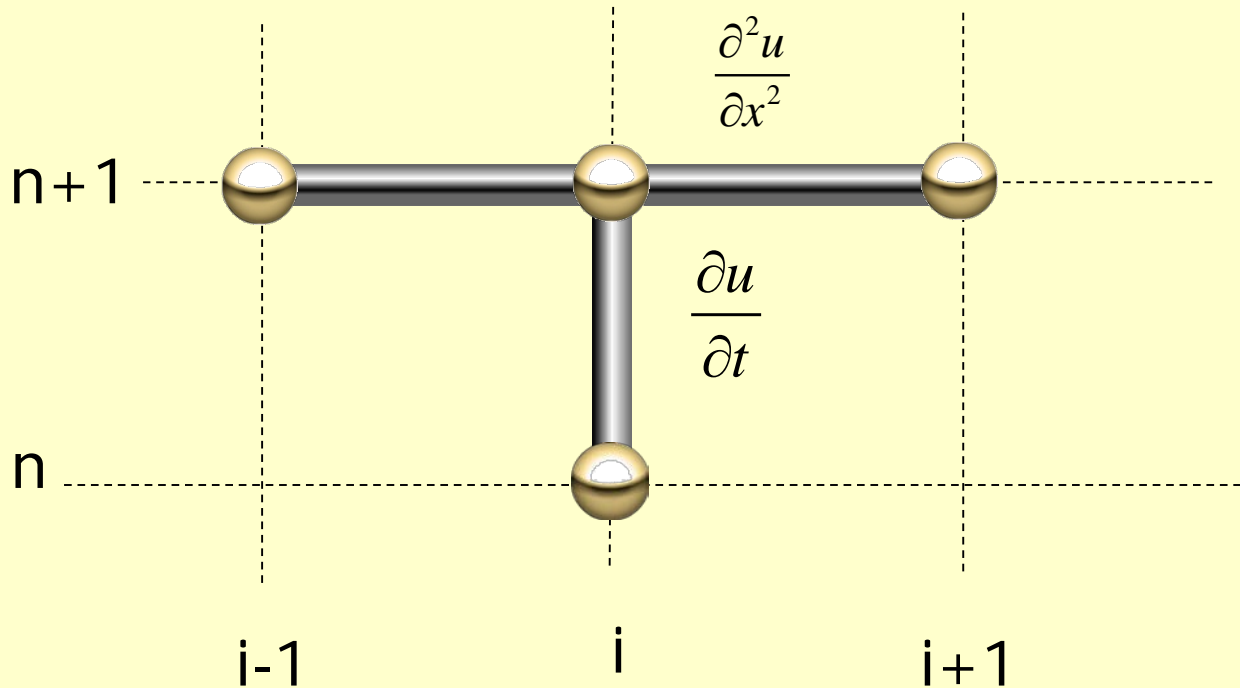
On note qu'il y a une contrainte de stabilité

$$r \leq \frac{1}{2} \quad \text{ou} \quad \Delta t \leq \frac{1}{2} \frac{\Delta x^2}{c}$$

La méthode implicite élimine cette restriction

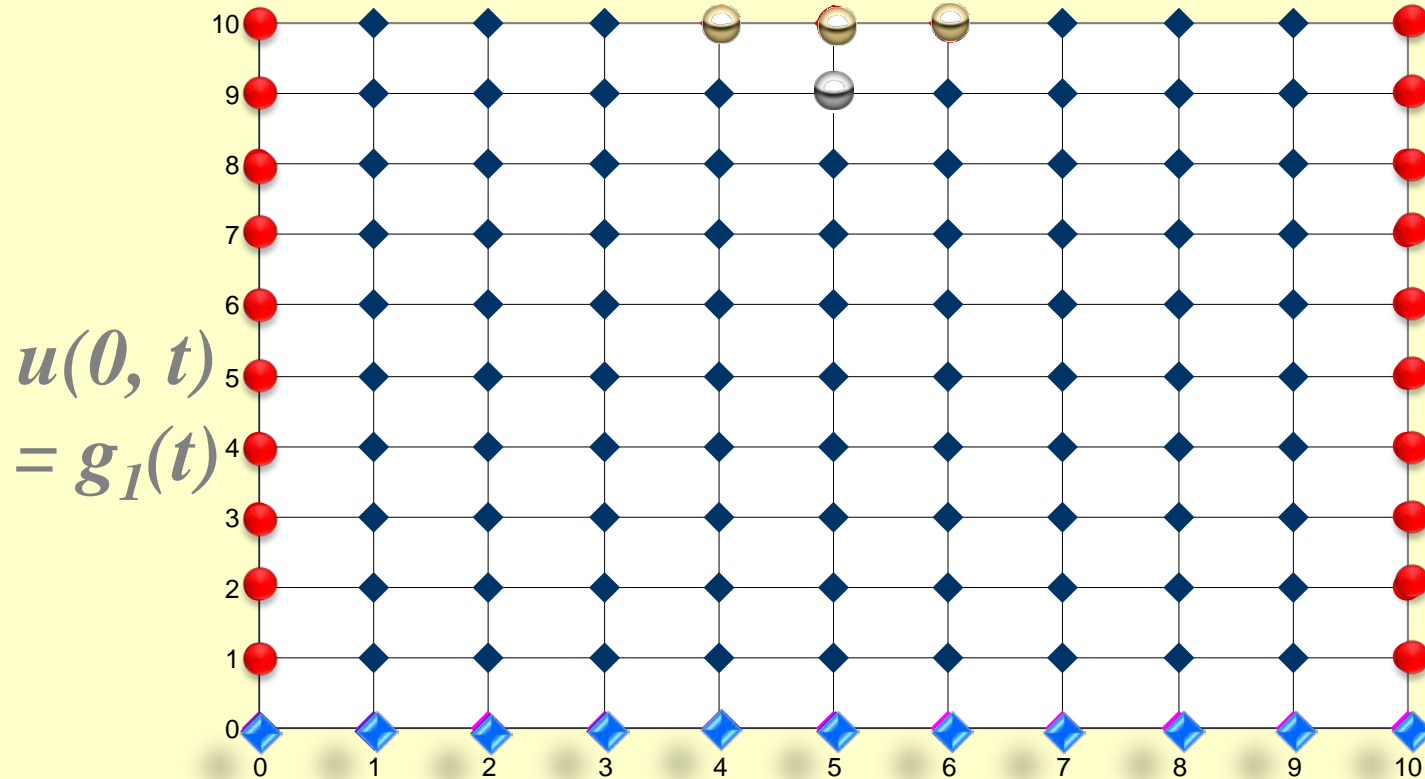


# Décentré en arrière





# Méthode d'Euler Implicite

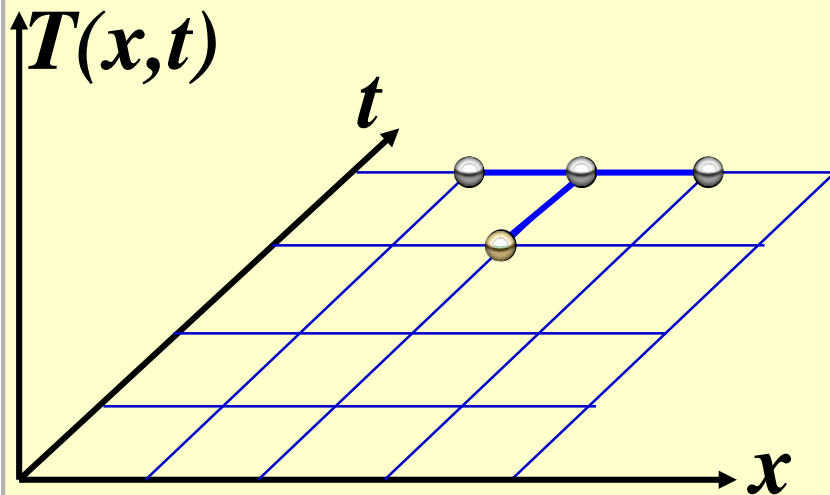


**Conditions initiales :  $u(x,0) = f(x)$**



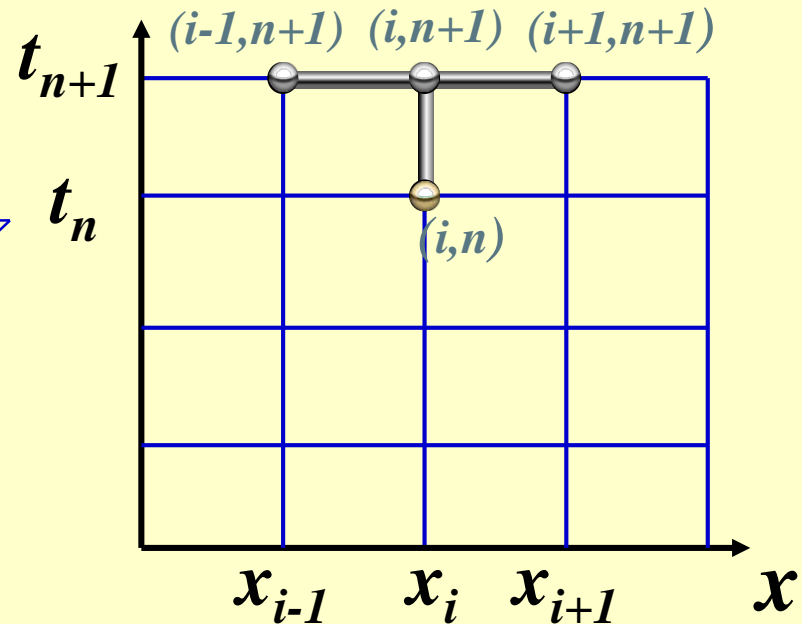


# Méthode Implicite



Decentré en avant

Centré au temps **n+1**



$$u_t = \frac{1}{\Delta t} (u_i^{n+1} - u_i^n)$$

$$cu_{xx} = \frac{c}{\Delta x^2} (u_{i-1}^{n+1} - 2u_i^{n+1} + u_{i+1}^{n+1})$$

M. Reggio



# Méthode Implicite

$$\frac{1}{\Delta t}(u_i^{n+1} - u_i^n) = \frac{c}{\Delta x^2}(u_{i-1}^{n+1} - 2u_i^{n+1} + u_{i+1}^{n+1})$$

$$-ru_{i-1}^{n+1} + (1 + 2r)u_i^{n+1} - ru_{i+1}^{n+1} = u_i^n$$

**Matrice Tridiagonale**

$$\begin{bmatrix} 1+2r & -r & & & \\ -r & 1+2r & -r & & \\ & -r & 1+2r & -r & \\ & & \ddots & \ddots & -r \\ & & & -r & 1+2r \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} u_1^{n+1} \\ u_2^{n+1} \\ u_3^{n+1} \\ \vdots \\ u_{m-1}^{n+1} \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} u_1^n + ru_0^{n+1} \\ u_2^n \\ u_3^n \\ \vdots \\ u_{m-1}^n + ru_m^{n+1} \end{Bmatrix}$$

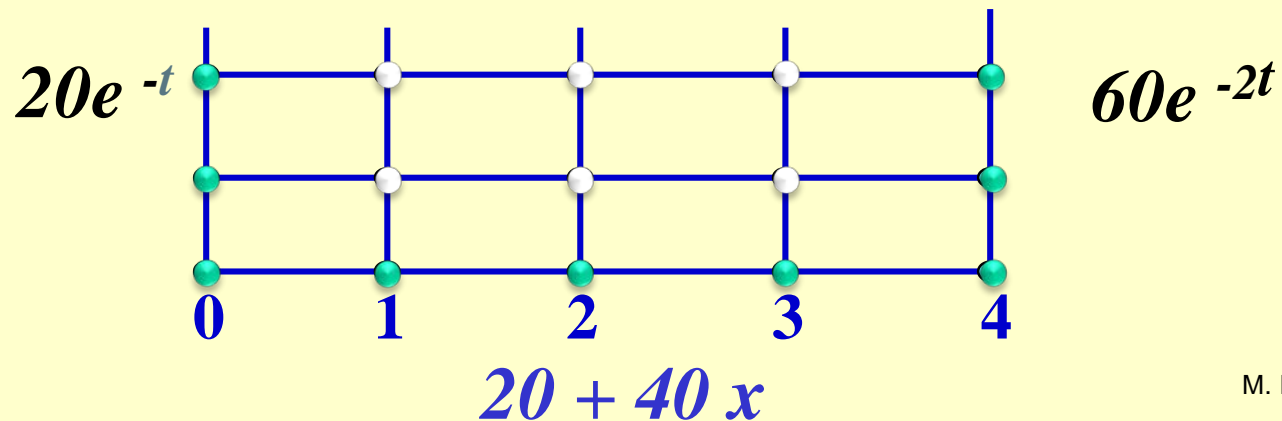


# Exemple

$$u_t = cu_{xx} ; 0 \leq x \leq 1$$

$$\begin{cases} u(x,0) = 20 + 40x \\ u(0,t) = 20e^{-t}, u(1,t) = 60e^{-2t} \end{cases}$$

$$c = 0.5, h = \Delta x = 0.25, k = \Delta t = 0.1$$



# Exemple:Schéma implicite

$$c = 0.5, h = \Delta x = 0.25, k = \Delta t = 0.1$$

$$r = \frac{c\Delta t}{\Delta x^2} = \frac{(0.5)(0.10)}{(0.25)^2} = 0.8$$

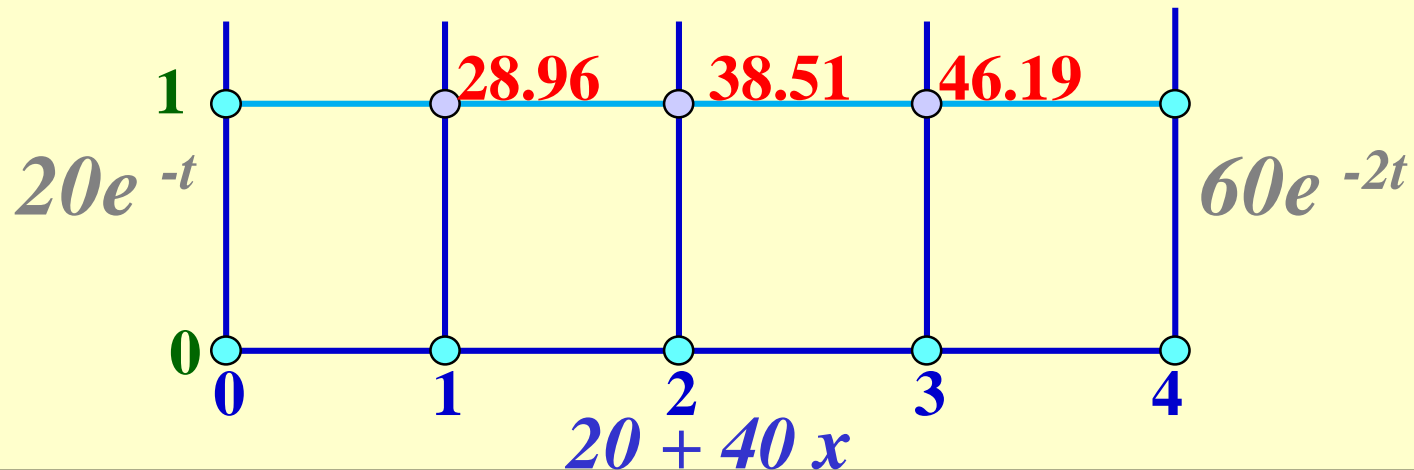
$$-ru_{i-1}^{n+1} + (1+2r)u_i^{n+1} - ru_{i+1}^{n+1} = u_i^n$$

$$-0.8u_{i-1}^{n+1} + 2.6u_i^{n+1} - 0.8u_{i+1}^{n+1} = u_i^n$$

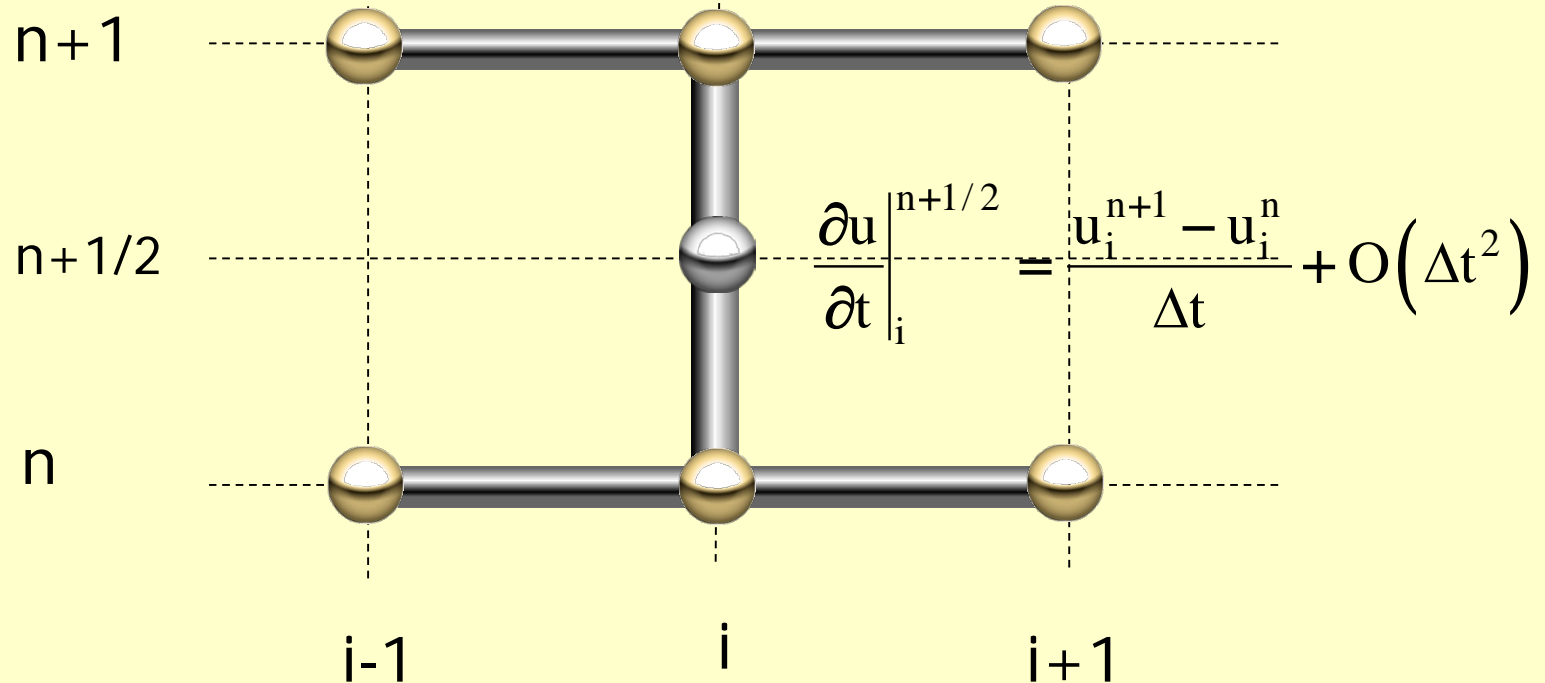
$$\begin{bmatrix} 1+2r & -r & 0 \\ -r & 1+2r & -r \\ 0 & -r & 1+2r \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} u_1^1 \\ u_2^1 \\ u_3^1 \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} u_1^0 + ru_0^1 \\ u_2^0 \\ u_3^0 + ru_4^1 \end{Bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 2.6 & -0.8 & 0 \\ -0.8 & 2.6 & -0.8 \\ 0 & -0.8 & 2.6 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} u_1^1 \\ u_2^1 \\ u_3^1 \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} 30 + 0.8(20e^{-0.1}) \\ 40 \\ 50 + 0.8(60e^{-0.2}) \end{Bmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{Bmatrix} u_1^1 \\ u_2^1 \\ u_3^1 \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} 28.95515793 \\ 38.50751457 \\ 46.19426454 \end{Bmatrix}$$



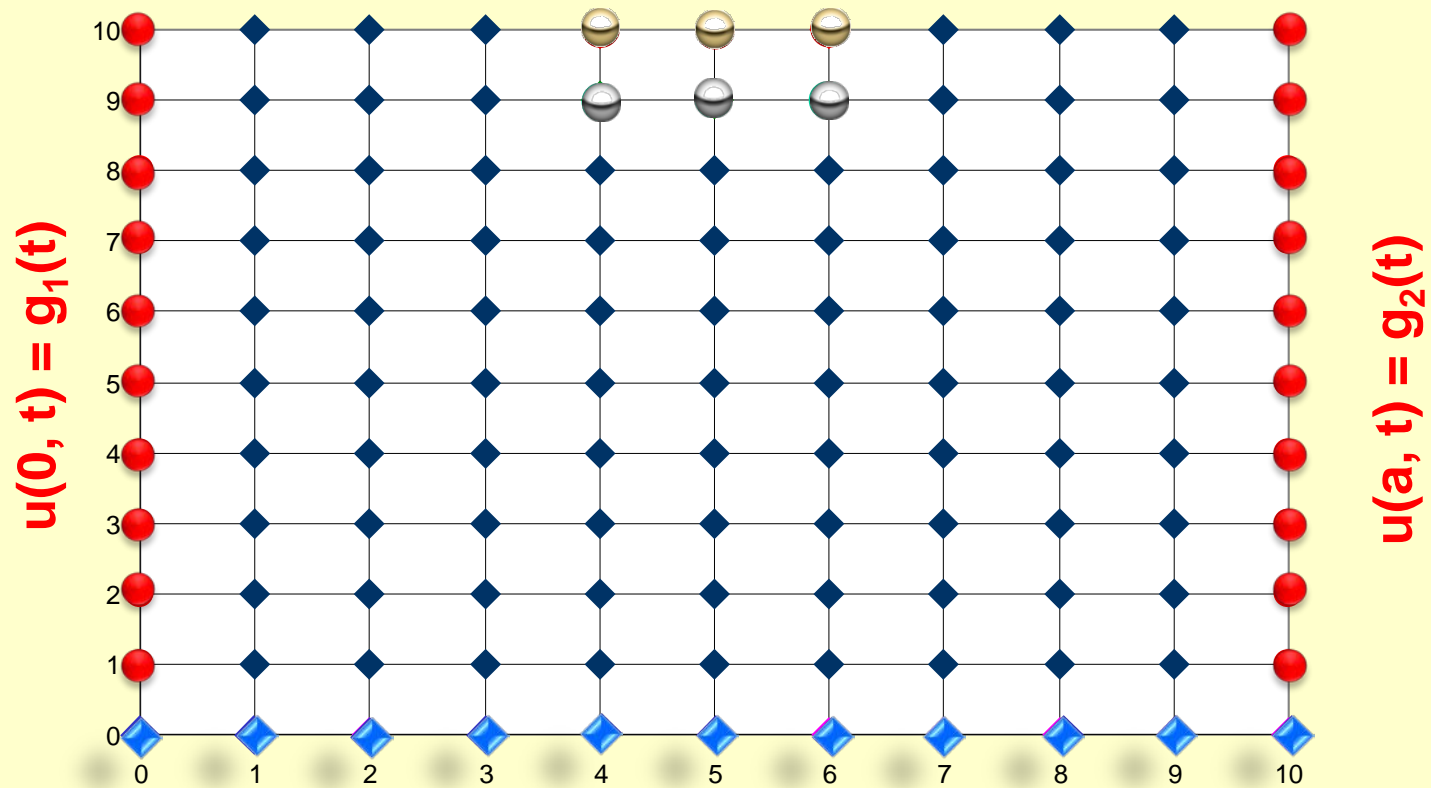
# Méthode de Crank-Nicolson



$$\frac{\partial u}{\partial t} \Big|_i^{n+1/2} = \frac{u_i^{n+1} - u_i^n}{\Delta t} + O(\Delta t^2)$$

# Méthode de Crank-Nicolson

Deuxième ordre dans le temps





# Méthode de Crank-Nicolson

$$\frac{1}{\Delta t}(u_i^{n+1} - u_i^n) = \frac{c}{2\Delta x^2}(u_{i-1}^n - 2u_i^n + u_{i+1}^n) + \frac{c}{2\Delta x^2}(u_{i-1}^{n+1} - 2u_i^{n+1} + u_{i+1}^{n+1})$$

**Matrice tridiagonale**

$$-\frac{r}{2}u_{i-1}^{n+1} + (1+r)u_i^{n+1} - \frac{r}{2}u_{i+1}^{n+1} = \frac{r}{2}u_{i-1}^n + (1-r)u_i^n + \frac{r}{2}u_{i+1}^n$$

**Inconditionnellement stable (stabilité neutre)**

**On peut retrouver des oscillations**

# Méthode générale à deux niveaux

Moyenne pondérée des dérivées entre les niveaux  $n$  et  $n+1$

$$\frac{1}{\Delta t}(u_i^{n+1} - u_i^n) = \frac{c\theta}{\Delta x^2}(u_{i-1}^n - 2u_i^n + u_{i+1}^n) + \frac{c(1-\theta)}{\Delta x^2}(u_{i-1}^{n+1} - 2u_i^{n+1} + u_{i+1}^{n+1})$$

$$\begin{cases} \theta = 0: & \text{schéma d'Euler implicite} \\ \theta = 1: & \text{schéma d'Euler explicite} \\ \theta = 1/2: & \text{schéma de Crank-Nicolson} \end{cases}$$



$$\frac{\partial u}{\partial t} = c \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} \quad \begin{cases} u(x, 0) = 20 + 40x \\ u(0, t) = 20e^{-t}, \quad u(1, t) = 60e^{-2t} \end{cases}$$

Diagram illustrating a 2D grid structure with nodes and edges. The grid is composed of blue lines forming a rectangle. The nodes are colored: cyan for the bottom row and light blue for the top row. The columns are indexed 0 to 4 at the bottom. The rows are indexed 0 and 1 on the left. The diagram includes labels  $20e^{-t}$  on the left,  $60e^{-2t}$  on the right, and  $20 + 40x$  in red at the bottom. A small 'M.' is at the bottom right.



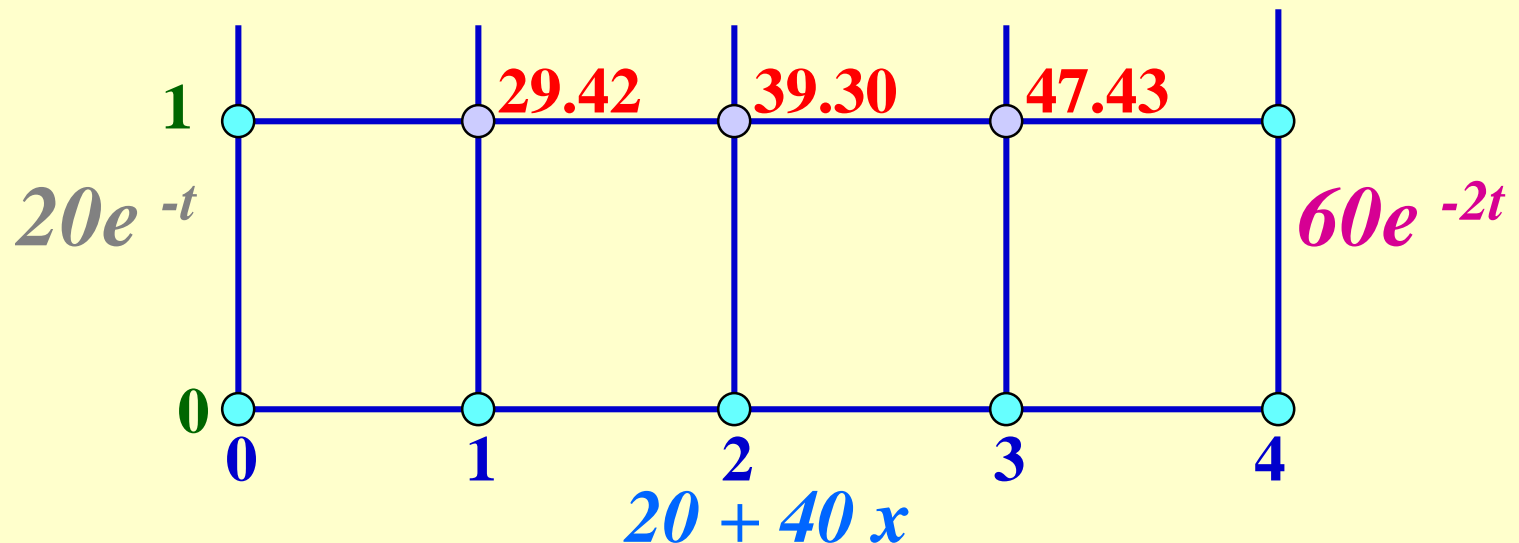
$$r = \frac{c\Delta t}{\Delta x^2} = \frac{(0.5)(0.10)}{(0.25)^2} = 0.8$$

$$-\frac{r}{2}u_{i-1}^{n+1} + (1+r)u_i^{n+1} - \frac{r}{2}u_{i+1}^{n+1} = \frac{r}{2}u_{i-1}^n + (1-r)u_i^n + \frac{r}{2}u_{i+1}^n$$
$$-0.4u_{i-1}^{n+1} + 1.8u_i^{n+1} - 0.4u_{i+1}^{n+1} = 0.4u_{i-1}^n + 0.2u_i^n + 0.4u_{i+1}^n$$

$$\begin{bmatrix} 1+r & -\frac{r}{2} & 0 \\ -\frac{r}{2} & 1+r & -\frac{r}{2} \\ 0 & -\frac{r}{2} & 1+r \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} u_1^1 \\ u_2^1 \\ u_3^1 \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} \frac{r}{2}u_0^0 + (1-r)u_1^0 + \frac{r}{2}u_2^0 + \frac{r}{2}u_0^1 \\ \frac{r}{2}u_1^0 + (1-r)u_2^0 + \frac{r}{2}u_3^0 \\ \frac{r}{2}u_2^0 + (1-r)u_3^0 + \frac{r}{2}u_4^0 + \frac{r}{2}u_4^1 \end{Bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1.8 & -0.4 & 0 \\ -0.4 & 1.8 & -0.4 \\ 0 & -0.4 & 1.8 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} u_1^1 \\ u_2^1 \\ u_3^1 \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} 0.4(20) + 0.2(30) + 0.4(40) + 0.4(20e^{-0.1}) \\ 0.4(30) + 0.2(40) + 0.4(50) \\ 0.4(40) + 0.2(50) + 0.4(60) + 0.4(60e^{-0.2}) \end{Bmatrix}$$

$$= \begin{Bmatrix} 37.23869934 \\ 40 \\ 69.64953807 \end{Bmatrix} \Rightarrow \begin{Bmatrix} u_1^1 \\ u_2^1 \\ u_3^1 \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} 29.42144598 \\ 39.29975855 \\ 47.42746748 \end{Bmatrix}$$





# Barre isolée aux extrémités

$$x = 0$$

$$x = a$$



$$\frac{\partial u}{\partial x}(0, t) = 0$$

$$\frac{\partial u}{\partial x}(a, t) = 0$$

$$\frac{\partial u}{\partial t} = c \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}; \quad 0 < x < a, \quad 0 \leq t \leq T$$

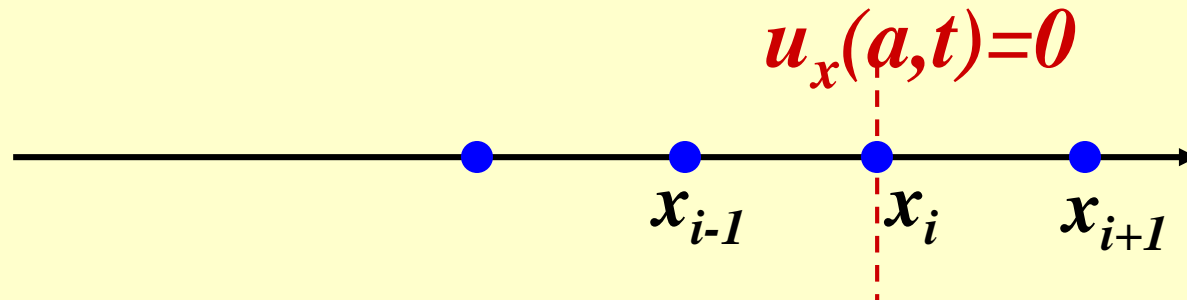
$$u(x, 0) = f(x), \quad 0 < x < a$$

$$\begin{cases} u_x(0, t) = 0 \\ u_x(a, t) = 0 \end{cases}, \quad 0 \leq t \leq T$$



# Extrémité isolée

$$u_x(a, t) = \frac{u_{i+1}^n - u_{i-1}^n}{\Delta x} = 0 \Rightarrow u_{i+1} = u_{i-1}$$



$$u_i^{n+1} = ru_{i-1}^n + (1 - 2r)u_i^n + ru_{i+1}^n$$

$$= 2ru_{i-1}^n + (1 - 2r)u_i^n$$



# Schéma de Richardson

$$\frac{1}{2\Delta t}(u_i^{n+1} - u_i^{n-1}) = \frac{c}{\Delta x^2}(u_{i-1}^n - 2u_i^n + u_{i+1}^n)$$

Instable!





# Schéma de Dufort-Frankel

$$u_i^n = \frac{1}{2}(u_i^{n-1} + u_i^{n+1})$$

$$\frac{1}{2\Delta t}(u_i^{n+1} - u_i^{n-1}) = \frac{c}{\Delta x^2}(u_{i-1}^n - (u_i^{n-1} + u_i^{n+1}) + u_{i+1}^n)$$

Stable!, mais...



FIN.....