

Contrôle continu

Nom - Prénom : N° Etudiant :

UNITÉ D'ENSEIGNEMENT :

MODULE : DATE :

ÉPREUVE : CODE :

N° de la copie :

Exemple : 1/3 - 2/3

Ne pas écrire dans cette marge

NOTE

Cadre réservé au correcteur

2

Ex 1

1 - les courbes caractéristiques sont définies par

$$t \mapsto X(t) \quad \text{tg} \quad \begin{cases} \dot{X}(t) = X(t) \\ X(0) = x \end{cases}$$

c'est à dire $X(t) = x e^t$

ce sont des exponentielles

2 - soit $t \mapsto u(x(t), t) = v(t)$

où u désigne une solution de l'EDP (1)

$$\dot{v}(t) = u_t + u_x \cdot \dot{X}(t) \quad (\text{dérivation composée})$$

$$= u_t(x(t), t) + u_x(x(t), t) \cdot X(t)$$

$$\text{or } u \text{ vérifie } u_t(x, t) + x u_x(x, t) = 0$$

donc pour $x = X(t)$ on obtient

$$\dot{v}(t) = 0 \quad \Leftrightarrow \quad v(t) = \text{const.}$$

1

$$\text{donc } v(t) = v(0) = u(x(0), 0)$$

$$= u(x, 0)$$

condition initiale, $v(t) = f(x)$ avec la

On obtient donc $u(x(t), t) = f(x)$

0.5

$$\text{donc } u(xe^t, t) = f(x)$$

$$\text{Ainsi } u(x, t) = f(xe^{-t})$$

en remplaçant x par $x e^{-t}$.

0.5

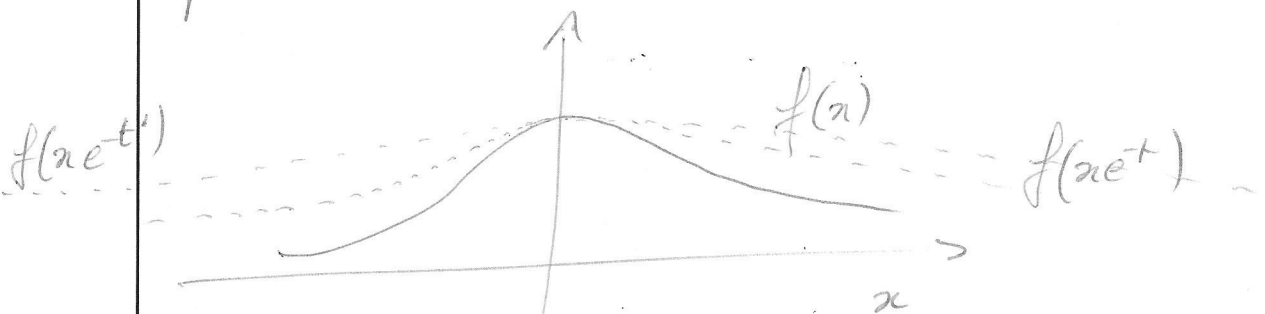
les solutions de (1) sont donc

$$\boxed{u(x, t) = f(xe^{-t})} \quad \begin{array}{l} \forall t \geq 0 \\ \forall x \in \mathbb{R} \end{array}$$

(Bonus)

(3) quand $t \rightarrow +\infty$ $x e^{-t} \rightarrow 0 \quad \forall x$

donc $u(x, t) \xrightarrow{t \rightarrow \infty} f(0)$ car f est rigide et donc continue.



graphiquement la courbe $f(xe^{-t})$ s'obtient en changeant d'unité sur l'axe des x avec un facteur $e^{-t} > 1$ donc la courbe s'aplatit.

Ex 2

1) soit $u(x_j, t_n)$ la solution exacte.
portons la dans le schéma :

$$\begin{aligned} & u(x_j, t_{n+1}) - u(x_j, t_{n-1}) + \frac{c\delta t}{\delta x} (u(x_{j+1}, t_n) - u(x_{j-1}, t_n)) \\ &= u(x_j, t_n) + \delta t u_t + \frac{\delta t^2}{2} u_{tt} + O(\delta t^3) \\ & - \left(u(x_j, t_n) - \delta t u_t + \frac{\delta t^2}{2} u_{tt} + O(\delta t^3) \right) \\ & + \frac{c\delta t}{\delta x} \left\{ u(x_{j+1}, t_n) + \delta x u_x + \frac{\delta x^2}{2} u_{xx} + O(\delta x^3) \right. \\ & \quad \left. - \left(u(x_{j-1}, t_n) - \delta x u_x + \frac{\delta x^2}{2} u_{xx} + O(\delta x^3) \right) \right\} \\ &= 2\delta t u_t + O(\delta t^3) \end{aligned}$$

2

$$+ \frac{c\delta t}{\delta x} \left\{ 2\delta x u_x + O(\delta x^3) \right\}$$

$$= 2\delta t u_t + 2c\delta t u_x + O(\delta t^3) + O(\delta t \delta x^2)$$

$$= 2\delta t (u_t + c u_x) + O(\delta t^3) + O(\delta t \delta x^2)$$

or u solution donc $u_t + c u_x = 0$

Il reste

$$\varepsilon(\delta t, \delta x) = O(\delta t^3) + O(\delta t \delta x^2)$$

2) posons $u_j^n = G(k)^n u_j^0$ dans le schéma

$$G(k)^{m+1} u_j^0 = G(k)^{m-1} u_j^0 - \frac{c\delta t}{\delta x} (G(k)^m u_{j+1}^0 - G(k)^m u_{j-1}^0)$$

on cherche $G(k) \neq 0$ - simplification par $G(k)^{m-1}$

$$G(k)^2 u_j^0 = -\frac{c\delta t}{\delta x} G(k) (u_{j+1}^0 - u_{j-1}^0) + u_j^0$$

$$u_j^0 = e^{ijk\delta x}$$

$$u_{j+1}^0 = e^{i(j+1)k\delta x}$$

$$u_{j-1}^0 = e^{i(j-1)k\delta x}$$

En simplifiant par $e^{ijk\delta x}$ il reste

$$G(k)^2 = -\frac{c\delta t}{\delta x} (e^{ik\delta x} - e^{-ik\delta x}) G(k) + 1$$

$$G(k)^2 + 2i \frac{c\delta t}{\delta x} \sin(k\delta x) G(k) - 1 = 0$$

$G(k)$ est racine de l'équation du second degré

$$z^2 + 2i \frac{c\delta t}{\delta x} \sin(k\delta x) z - 1 = 0$$

3) les racines de ce trinôme sont

$$-\frac{ic\delta t}{\delta x} \sin(k\delta x) \pm \sqrt{1 - \frac{c^2 \delta t^2}{\delta x^2} \sin^2(k\delta x)}$$

(éventuellement complexe)

LICENCE * (L)

MASTER * (M)

MENTION :

Parcours :

U. E. :

N° de la Salle de Cours

SUJET DE M. :

ou de l'Amphi :

SESSION* : 1 -

2 -

Date de l'épreuve :

N° D'ANONYMAT :

--	--	--	--	--	--	--

N° de la copie :

* Cocher la case utile

(INDISPENSABLE)

AVIS IMPORTANT :

Tout signe de reconnaissance sur la copie entraînera pour l'étudiant l'annulation de l'épreuve.

Exemple : 1/3 - 2/3

Ne pas écrire dans cette marge

NOTE

Cadre réservé au correcteur

3) les racines du trinôme sont

$$-i \frac{c\delta t}{\delta x} \sin(k\delta x) \pm \sqrt{1 - \frac{c^2 \delta t^2}{\delta x^2} \sin^2(k\delta x)}$$

posons $r = \frac{c\delta t}{\delta x}$ et $\theta = k\delta x$

$$G(k) = -ir \sin\theta \pm \sqrt{1 - r^2 \sin^2\theta}$$

la racine carrée est éventuellement complexe si $r^2 \sin^2\theta > 1$.

Supposons maintenant $|r| \leq 1$

$1 - r^2 \sin^2\theta \geq 1 - r^2 \geq 0$ donc on peut calculer exactement

$$|G(k)| = \sqrt{(1 - r^2 \sin^2\theta) + r^2 \sin^2\theta} = 1$$

Le schéma est donc stable, si $|\frac{c\delta t}{\delta x}| \leq 1$.

4) si $|\frac{c\delta t}{\delta x}| > 1$ alors pour $\theta = \frac{\pi}{2}$, si on
 pour $k_x = \frac{\pi}{2\delta x}$ on calcule

~~$$G(k_x) = \dots$$~~

$$G(k_x) = \pm i \sqrt{\frac{c^2 \delta t^2}{\delta x^2} - 1} - i \frac{c\delta t}{\delta x}$$

on distingue alors 2 cas selon que $c > 0$ ou non

si $c > 0$

$$|-i \sqrt{\frac{c^2 \delta t^2}{\delta x^2} - 1} - i \frac{c\delta t}{\delta x}|$$

$$= \sqrt{r^2 - 1} + r$$

$$= \sqrt{r^2 - 1} + \sqrt{r^2}$$

$$\text{or } \sqrt{a+b} \geq \sqrt{a} + \sqrt{b}$$

$$\text{donc } \sqrt{r^2 - 1} + r \geq \sqrt{2r^2 - 1} > \sqrt{2} = 1$$

le schéma est instable car

$G(k_x)$ peut avoir un module > 1 .

le cas $c < 0$ est analogue

$$\text{on prend alors } |G(k_x)| = \sqrt{r^2 - 1} - r$$

$$= \sqrt{r^2 - 1} + |r|$$

$$= \sqrt{r^2 - 1} + \sqrt{r^2}$$

$$\geq \sqrt{2r^2 - 1} > 1$$

le schéma est instable aussi

Bonus