

Licence \* (L)

 Master \* (M)

MENTION : .....

PARCOURS : .....

U. E. : .....

 N° de la salle de cours  
ou de l'Amphi : .....

SUJET DE M. : .....

Date de l'épreuve : .....

 SESSION \* :  1  2

 N° D'ANONYMAT : 

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

N° de la copie :

(INDISPENSABLE)

\* Cocher la case utile

**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

22 / 20

Ex1

$$1- \varepsilon(h) = y(t_{n+1}) - y(t_n) - h \left( f(t_n, y(t_n)) + f(t_{n+1}, y(t_n)) + h f(t_n, y(t_n)) \right)$$

Taylor

$$y(t_{n+1}) = y(t_n) + h y'(t_n) + \frac{h^2}{2} y''(t_n) + O(h^3)$$

$$y'(t) = f(t, y(t)) \text{ donc } y''(t) = \frac{\partial f}{\partial t} + \frac{\partial f}{\partial y} \cdot y'(t)$$

$$y''(t) = \frac{\partial f}{\partial t} + f \frac{\partial f}{\partial y}(t, y(t))$$

$$\text{Donc } y(t_{n+1}) = y(t_n) + h f(t_n, y(t_n)) + \frac{h^2}{2} \left( \frac{\partial f}{\partial t} + f \frac{\partial f}{\partial y}(t_n, y(t_n)) \right) + O(h^3)$$

D'autre part

$$\begin{aligned} f(t_{n+1}, y(t_n) + h f(t_n, y(t_n))) &= f(t_n + h, y(t_n) + h f(t_n, y(t_n))) \\ &= f(t_n, y(t_n)) + h \frac{\partial f}{\partial t} + \frac{\partial f}{\partial y} \cdot (h f(t_n, y(t_n))) \\ &\quad + O(h^2). \end{aligned}$$

2



Ainsi --  
 $\varepsilon(h) = O(h^3)$ .

2- le schéma est un schéma à un pas,

$$y_{n+1} = y_n + h \phi(t_n, y_n; h)$$

avec  $\phi(t_n, y_n; h) = \frac{1}{2} \{ f(t_n, y_n) + f(t_{n+1}, y_n + hf(t_n, y_n)) \}$   
 $\phi$  est lipschitz  $\propto h$  puisque  $f$  l'est.

l'erreur de consistance est en  $O(h^3)$

Donc le cours nous dit (th de convergence des schémas à un pas) que

$$\max_{t_n} |y(t_n) - y_n| = O(h^2) \rightarrow 0$$

le schéma est convergent et d'ordre 2

Ex 2 on écrit le schéma sous la forme standard :

$$y_{n+3} - y_{n+2} = h \left\{ \frac{9}{24} f_{n+3} + \frac{19}{24} f_{n+2} - \frac{5}{24} f_{n+1} + \frac{1}{24} f_{n+0} \right\}$$

on définit  $p(z) = z^3 - z^{n+2}$

$$\sigma(z) = \frac{9}{24} z^3 + \frac{19}{24} z^2 - \frac{5}{24} z + \frac{1}{24}$$

le schéma est consistant si

$$p(1) = 0 \quad \text{et} \quad p'(1) = \sigma(1)$$

v

0,5

0,5

1

2



$$p'(1) = (3)z^{4-2} - (2)z^{1-1} \Big|_{z=1} = 1$$

$$\sigma(1) = \frac{9 + 14 - 5 + 1}{24} = 1$$

donc le schéma est constant.

2) - Etudions les racines de  $\Phi$

$$\Phi(z) = z^2(z-1)$$

les racines sont 0, 1 et -1 et  
racine simple donc le schéma est  
stable.

3) - D'après le cours stabilité + consistance  
 $\Rightarrow$  convergence, et l'ordre des schémas  
est 4 puisque l'erreur de consistance  
est  $O(\Delta t^5)$

Ex 3 1) les courbes caractéristiques sont  
telles que  $X'(t) = X^2 + 1$

$$\text{donc } \frac{X'}{X^2+1} = 1 \Leftrightarrow [\arctan X(t)]' = 1$$

$$\Leftrightarrow \arctan X(t) = t + cte$$

$$\text{donc } X(t) = \tan(t + cte)$$

plus précisément si on veut que  $X(0) = x$

$$X(t) = \tan(t + \arctan x)$$

elle est définie pour  $t + \arctan x \in ]-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}[$

$$t \in ]-\frac{\pi}{2} - \arctan x, \frac{\pi}{2} - \arctan x[$$

on veut  $t \geq 0$  donc définie sur  $[0, \frac{\pi}{2} - \arctan x[$

2

1

0,5

1,5



3)

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

$$\begin{aligned} \dot{v}(t) &= u_t + \dot{x}(t) u_x \\ &= u_t + (x^2 + 1) u_x(x(t), t) \\ &= 0 \end{aligned}$$

0.5

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

$$u(\tan(t + \arctan x), t) = f(x)$$

Réciproquement pour calculer

$u(y, t)$  exprimer  $x$  tel que

$$\tan(t + \arctan x) = y$$

$$t + \arctan x = \arctan y + k\pi$$

$$\arctan x = \arctan y - t + k\pi$$

$$x = \tan(\arctan y - t)$$

$$\text{donc } u(y, t) = f(\tan(\arctan y - t))$$

1.5

la fonction est définie pour  $(y, t)$  tq

$$\arctan y - t \in ]-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}[ \Leftrightarrow t \in ]\arctan y - \frac{\pi}{2}, \arctan y + \frac{\pi}{2}[$$

$$\Rightarrow t \in \mathbb{I}0, \arctan y + \frac{\pi}{2}[ \quad \text{car } \arctan y - \frac{\pi}{2} < 0$$

(On voit que  $t=0$  est toujours dans le domaine de définition)

$$u: f(x, t); 0 \leq t < \arctan x + \frac{\pi}{2}[ \longrightarrow \mathbb{R}$$
  
 $(x, t) \longmapsto f(\tan(\arctan x - t))$

^



## FACULTÉ DES SCIENCES

 Licence \* (L)

 Master \* (M)

MENTION : .....

PARCOURS : .....

U. E. : .....

 N° de la salle de cours  
ou de l'Amphi : .....

SUJET DE M. : .....

Date de l'épreuve : .....

 SESSION \* :  1  2

 N° D'ANONYMAT : 

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

  
(INDISPENSABLE)

N° de la copie :

Exemple : 1/3 - 2/3

\* Cocher la case utile

**AVIS IMPORTANT :**

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

Ne pas écrire dans cette marge

NOTE

Cadre réservé au correcteur

Rej on peut aussi écrire

$$\tan(\arctan a - t) = \frac{a - \tan t}{1 + a \tan t}$$

donc  $u(x,t) = f\left(\frac{x - \tan t}{1 + x \tan t}\right)$

mais le domaine de définition n'est  
pas tout à fait le us sous cette forme.

Ex 4

1- en multipliant par  $\delta t$

$$u_{j+1}^{m+1} - u_j^m + s u_j^m - r (u_{j-1}^m - 2u_j^m + u_{j+1}^m) = 0$$

$$\text{donc } u_{j+1}^{m+1} = -r u_{j-1}^m + (1 - 2r + s) u_j^m = r u_{j+1}^m$$





En) on sait que

$$\frac{u_{j+1}^n - 2u_j^n + u_{j-1}^n}{\delta x^2} = u_{xx}$$

$$\frac{u(x_{j+1}, t_n) - 2u(x_j, t_n) + u(x_{j-1}, t_n))}{\delta x^2} = u_{xx}(x_j, t_n) + O(\delta x^2)$$

$$\frac{u(x_j, t_{n+1}) - u(x_j, t_n)}{\delta t} = u_t(x_j, t_n) + O(\delta t)$$

donc le schéma donne

$$\varepsilon(\delta t, \delta x) :=$$

$$\delta t \left( u_t + O(\delta t) + a u_x(x_j, t_n) - d u_{xx}(x_j, t_n) + O(\delta x^2) \right)$$

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

(On peut aussi effectuer un développement de Taylor)

3) en simplifiant on trouve :

$$G(k) = (1 - 2r - \Delta) + r(e^{-ik\delta x} + e^{ik\delta x})$$

$$= 1 - 2r - \Delta + 2r \cos(k\delta x)$$

$$= 1 - \Delta - 2r(1 - \cos(k\delta x))$$

$$4) G(k) = 1 - \Delta - 4r \sin^2\left(\frac{k\delta x}{2}\right)$$

le schéma est stable si

$$|G(k)| \leq 1$$



donc si et seulement si

$$-1 \leq 1 - \Delta - 4r \sin^2 \theta \leq 1$$

comme  $r, \Delta > 0$  cela équivaut à

$$\Delta + 4r \sin^2 \theta \leq 2$$

$$\text{donc } \left| 2r + \frac{\Delta}{2} \leq 1 \right|$$

5) si on suppose  $2r + \Delta \leq 1$ , ce qui est plus restrictif,

on peut majorer

$$|u_j^{n+1}| \leq r |u_j^n| + (1 - 2r - \Delta) |u_j^n| + r |u_{j+1}^n|$$

$$\leq (r + (1 - 2r - \Delta) + r) \max_j |u_j^n|$$

$$\max_j |u_j^{n+1}| \leq (1 - \Delta) \max_j |u_j^n|$$

par récurrence

$$\max_j |u_j^{n+1}| \leq (1 - \Delta)^n \max_j |u_j^0|$$

(on suppose implicitement que  $\max |u_j^0| < \infty$ )

$$6) v(x, t) = e^{at} u \quad \text{verifie}$$

$$\begin{cases} v_t - d v_{xx} = 0 \\ v(x, 1) = f(x) \end{cases}$$

0,5



en effet

$$\begin{aligned}v_t &= a \cdot v + e^{at} u_t \\ &= e^{at} (a u + u_t) \\ &= e^{at} d u_{xx} \\ &= d v_{xx}.\end{aligned}$$

Comme l'équation de diffusion sur  $\mathbb{R}$

$$\text{vérifie } \max_x |v(x,t)| \leq \max_x |v(x,0)|$$

$$\text{on a } e^{at} \max_x |u(x,t)| \leq \max_x |u(x,0)|$$

$$\max_x |u(x,t)| \leq e^{-at} \max_x |u(x,0)|$$

À la question 5) on a

$$\max_j |u(x_j, t)| \leq (1 - a\delta t)^m \max_j |u(x_j, 0)|$$

$(1 - a\delta t)^m \sim e^{-at}$  donc la majoration obtenue à la question 5) est naturelle.

0.5

^