

# TP, L3 Autour des Équations Différentielles

February 28, 2025

Le but est de résoudre des équations différentielles de la forme

$$y(0) = y_0, \quad y'(t) = f(t, y(t))$$

avec  $f$  défini sur  $[0, T] \times \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$ . Le Théorème de Cauchy Lipschitz affirme que si  $f$  est suffisamment lisse il y a existence et unicité de la solution. Le but de l'analyse numérique est de calculer une solution approchée à cette équation.

## 1 Schéma d'Euler

**Definition 1.** (Schéma d'Euler Explicite) : On discrétise l'intervalle  $[0, T]$  en petits pas de temps  $h$ :  $t_k = kh$  pour  $0 \leq k \leq N = \lfloor \frac{T}{h} \rfloor$ . Et on construit la suite

$$y_0 = y_0, \quad y_{k+1} = y_k + hf(t_k, y_k)$$

**Definition 2.** (Schéma d'Euler Implicite) Même construction mais avec

$$y_0 = y_0, \quad y_{k+1} = y_k + hf(t_k, y_{k+1})$$

La différence ici est que la fonction  $f$  est évalué en  $y_{k+1}$  et non en  $y_k$ .

1. Écrire deux fonction `Euler_Explicite(y0,f,h,T)` et `Euler_Implicite(y0,f,h,T)` qui réalise cette construction. Pour Euler Implicite on pourra utiliser la fonction `scipy.optimize.fsolve`.

### 1.1 Équations différentielles d'ordre 1

1. On va chercher à résoudre l'équation sur  $[0, T = 5]$

$$y(0) = 1, \quad y' = y$$

- (a) Rappeler la solution mathématique de cette équation
- (b) Appliquer le Schéma d'Euler Explicite pour différente valeur de  $N \in \{4, 20, 500, 5000\}$ .
- (c) Tracer les résultats obtenus dans un même graphique. On ajoutera également la solution théorique pour comparer les résultats.

(d) Calculer mathématiquement les valeurs de la suite  $y_k$  (qui satisfait donc  $y_{k+1} = y_k + hy_k$ ).

2. Faire la même chose que la question précédente pour le schéma d'Euler Implicite.
3. Étudier maintenant, mathématiquement et numériquement, l'équation

$$y(0) = y_0, \quad y' = \sqrt{y}$$

pour différentes valeurs  $y_0 \in \{1, 0.1, 10^{-3}, 10^{-10}, 0\}$ .

4. Étudier maintenant, mathématiquement et numériquement, l'équation

$$y(0) = 1, \quad y' = y^2$$

## 1.2 Équations différentielles d'ordre 2

En dynamique on ne connaît souvent que l'accélération : Le problème est le suivant

$$y(0) = y_0, \quad y'(0) = v_0, \quad y''(t) = f(t, y(t))$$

Le schéma d'Euler (explicite) est alors de construire une suite  $(y_k, v_k)$  pour la position et la vitesse et

$$\begin{cases} y_{k+1} &= y_k + hv_k \\ v_{k+1} &= v_k + hf(y_k) \end{cases}$$

1. Réaliser ce schéma d'Euler et l'appliquer pour modéliser un oscillateur harmonique

$$f(y(t)) = -\omega^2 y(t)$$

On pourra prendre  $\omega = 1$  et réaliser la simulation numérique pour différentes valeurs de  $N$  et  $T$ .

2. Tracer les résultats dans un graphique et les comparer avec la solution théorique.
3. Même chose pour le pendule

$$f(y(t)) = -\omega^2 \sin(y(t))$$

On pourra ensuite comparer les comportements du pendule et de l'oscillateur harmonique.

## 2 Schéma de Runge Kutta

### 2.1 Runge Kutta d'ordre 2

L'équation

$$y(0) = y_0, \quad y'(t) = f(t, y(t))$$

peut se réécrire comme

$$y(t) - y_0 = \int_0^t f(s, y(s)) ds$$

Si on compare avec le TP précédent : la méthode d'Euler explicite correspond à la méthode Rectangle à gauche pour estimer l'intégrale et la méthode Euler implicite correspond à la méthode Rectangle à droite. On peut proposer une méthode qui correspond à la méthode des trapèzes :

**Definition 3.** (Runge Kutta d'ordre 2) Avec  $h, t_k$  comme dans Euler mais avec la relation de récurrence

$$\begin{cases} \widehat{y}_{k+1} = y_k + h \times \frac{f(t_k, y_k)}{2} & \text{(une valeur intermédiaire donné Euler)} \\ y_{k+1} = y_k + h \times \frac{f(t_k, y_k) + f(t_{k+1}, \widehat{y}_{k+1})}{2} & \text{(la vraie nouvelle valeur, avec le trapèze)} \end{cases}$$

1. Même en place ce schéma et l'essayer sur les mêmes fonctions que précédemment

### 2.2 Runge Kutta d'ordre 4

Pour un schéma correspondant à la méthode de Simpson :

$$\begin{cases} \delta_1 = f(t_k, y_k) \\ \delta_2 = f(t_k + \frac{1}{2}h, y_k + \frac{1}{2}h\delta_1) \\ \delta_3 = f(t_k + \frac{1}{2}h, y_k + \frac{1}{2}h\delta_2) \\ \delta_4 = f(t_k + h, y_k + h\delta_3) \end{cases}$$

et

$$y_{k+1} = y_k + \frac{h}{6} \times (\delta_1 + 2\delta_2 + 2\delta_3 + \delta_4)$$

1. Même en place ce schéma et l'essayer sur les mêmes fonctions que précédemment