

Chapitre 4 : Résoudre Equation différentielle 2^{ème} ordre par la Méthodes des différences finies :

Soit le problème de condition aux limites suivant :

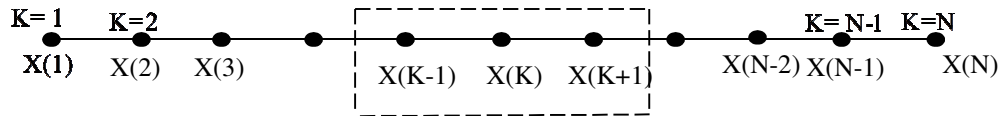
$$a(x) \cdot \frac{d^2 y}{dx^2} + b(x) \cdot \frac{dy}{dx} + c(x) \cdot y = f(x) \quad x =]x_1, x_N[\quad (1)$$

$$\text{Condition aux limites au point : } x = x_1 \rightarrow (a_1 \frac{dy}{dx} + b_1 y = f_1)_{x=x_1} \quad (2)$$

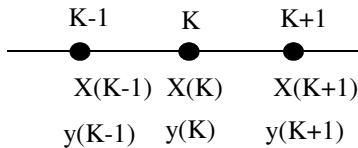
$$\text{Condition aux limites au point : } x = x_N \rightarrow (a_n \frac{dy}{dx} + b_n \cdot y = f_n)_{x=x_N} \quad (3)$$

Pour obtenir une solution approchée de la solution $y(x)$ du problème, on procède de la manière suivante

- Divisons l'intervalle $[x_1, x_N]$ en $(N-1)$ parties égales de longueur : $H = \frac{x_N - x_1}{(N-1)}$.



- On Construire une suite de la forme : $x(k) = x_1 + H \cdot (k-1)$
- On choisit un élément arbitraire à trois nœud sur le domaine $[x_1, x_N]$ pour définir la première et deuxième dérive. On basant sur les séries Taylor :



La première dérive	La deuxième dérive :
$\left(\frac{dy}{dx}\right)_K = \frac{y_{K+1} - y_{K-1}}{2.H}$	$\left(\frac{d^2 y}{dx^2}\right)_K = \frac{y_{K-1} - 2 \cdot y_K + y_{K+1}}{H^2}$

En remplaçant dans l'équation (1) on trouve :

$$\left(a(x) \cdot \frac{d^2 y}{dx^2} + b(x) \cdot \frac{dy}{dx} + c(x) \cdot y = f(x) \right)_K$$

$$\rightarrow a(K) \cdot \frac{y_{K-1} - 2 \cdot y_K + y_{K+1}}{H^2} + b(K) \cdot \frac{y_{K+1} - y_{K-1}}{2.H} + C(K) \cdot y_K = f(K)$$

$$\rightarrow \left(+\frac{a(k)}{H^2} - \frac{b(k)}{2.H} \right) \cdot y_{K-1} + (-2 \cdot \frac{a(k)}{H^2} + c(k)) \cdot y_K + \left(\frac{a(k)}{H^2} + \frac{b(k)}{2.H} \right) \cdot y_{K+1} = f(k)$$

$$\rightarrow \boxed{Di(K) \cdot y_{K-1} + Dp(K) \cdot y_K + DS(K) \cdot y_{K+1} = f(K)} \quad ; \quad K = 2 \rightarrow N-1 \quad (4)$$

L'équation (4) contient (N) variable Avec $(N-2)$ équation, il est valable pour n'importe quelle indice dans Le tableau y_K , sauf les conditions aux limites c'est-à-dire pour $K=1$ et pour $K=N$.

Donc doit être utilisé les formules (2), (3) pour calculer ces conditions :

Pour $x = x_1$, $K=1$ on utilise la formule (2) :

$$a_1 \cdot \frac{y_2 - y_1}{H} + b_1 \cdot y_1 = f_1 \rightarrow \left(\frac{-a_1}{H} + b_1 \right) \cdot y_1 + \left(\frac{a_1}{H} \right) \cdot y_2 = f_1 \rightarrow \boxed{Dp(1) \cdot y_1 + Ds(1) \cdot y_2 = f(1)} \quad (5)$$

Pour $x = x_N$, $K=N$ on utilise la formule (3) :

$$a_N \cdot \frac{y_N - y_{N-1}}{H} + b_N \cdot y_N = f_N \rightarrow \left(\frac{-a_N}{H} \right) y_{N-1} + \left(b_N + \frac{a_N}{H} \right) \cdot y_N = f_N \rightarrow \boxed{Di(N) \cdot y_{N-1} + Dp(N) \cdot y_N = f(N)} \quad (6)$$

A partir des équations (5), (4) et (6) on obtient le système tri diagonal suivant :

$$\begin{bmatrix} Dp_1 & Ds_1 & 0 & 0 & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & 0 & 0 \\ Di_2 & Dp_2 & Ds_2 & 0 & 0 & & & & & 0 \\ 0 & Di_3 & Dp_3 & Ds_3 & 0 & & & & & \\ \cdot & 0 & \cdot & \cdot & \cdot & & & & & \\ \cdot & & & \cdot & \cdot & \cdot & & & & \\ \cdot & & & & \cdot & \cdot & \cdot & & & \\ \cdot & & & & & \cdot & \cdot & & 0 & \\ \cdot & & & & & & Di_{N-2} & Dp_{N-2} & Ds_{N-2} & 0 \\ 0 & & & & & & 0 & Di_{N-1} & Dp_{N-1} & Ds_{N-1} \\ 0 & 0 & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & 0 & 0 & Di_N & Dp_N \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \\ \cdot \\ \cdot \\ \cdot \\ \cdot \\ y_{N-2} \\ y_{N-1} \\ y_N \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} f_1 \\ f_2 \\ f_3 \\ \cdot \\ \cdot \\ \cdot \\ \cdot \\ f_{N-2} \\ f_{N-1} \\ f_N \end{bmatrix}$$

On peut résoudre ce système par la méthode de Gauss. on obtient les résultats sous forme d'un tableau.

$x(K)$	$x(1)$	$x(2)$	$x(3)$					$x(N)$
$y(K)$	$y(1)$	$y(2)$	$y(3)$					$y(N)$

La méthode de Gauss consiste à transformer le système linéaire vers un système triangulaire supérieure. Dans le cas d'un système tri diagonale, on doit éliminer la diagonale inférieure, Selon les étapes suivantes :

On crée un zéro dans $Di(2)$:

$$L_2^* = L_2 - \frac{Di_2}{Dp_1} \cdot L_1 = (Di_2, Dp_2, Ds_2, 0, 0, \dots, 0) - \frac{Di_2}{Dp_1} \cdot (Dp_1, Ds_1, 0, 0, \dots, 0)$$

$$L_2^* = \left(0, Dp_2 - \frac{Di_2}{Dp_1} \cdot Ds_1, Ds_2, 0, 0, \dots, 0 \right)$$

$$\text{et } f_2^* = f_2 - \frac{Di_2}{Dp_1} \cdot f_1$$

On crée un zéro dans $Di(3)$:

$$L_3^* = L_3 - \frac{Di_3}{Dp_2^*} \cdot L_2^* = (0, Di_3, Dp_3, Ds_3, 0, 0, \dots, 0) - \frac{Di_3}{Dp_2^*} \cdot (0, Dp_2^*, Ds_2, 0, 0, \dots, 0)$$

$$L_3^* = \left(0, 0, Dp_3 - \frac{Di_3}{Dp_2^*} \cdot Ds_2, Ds_3, 0, 0, \dots, 0 \right)$$

$$\text{et } f_3^* = f_3 - \frac{Di_3}{Dp_2^*} \cdot f_2^*$$

On crée un zéro dans $Di(K+1)$: on calcule $R = \frac{Di_{K+1}}{Dp_K^*}$

$$Di_{K+1}^* = 0 ; Dp_{K+1}^* = Dp_{K+1} - R \cdot Ds_K ; Ds_{K+1}^* = Ds_{K+1} ; f_{K+1}^* = f_{K+1} - R \cdot f_K^* ; K = 1 \rightarrow N-1$$

$$\begin{bmatrix} Dp_1 & Ds_1 & 0 & 0 & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & 0 & 0 \\ 0 & Dp_2^* & Ds_2 & 0 & 0 & & & & & 0 \\ 0 & 0 & Dp_3^* & Ds_3 & 0 & & & & & \\ \cdot & 0 & \cdot & \cdot & \cdot & & & & & \\ \cdot & & & \cdot & \cdot & \cdot & & & & \\ \cdot & & & & \cdot & \cdot & \cdot & & & \\ \cdot & & & & & \cdot & \cdot & & 0 & \\ \cdot & & & & & & 0 & Dp_{N-2}^* & Ds_{N-2} & 0 \\ 0 & & & & & & 0 & 0 & Dp_{N-1}^* & Ds_{N-1} \\ 0 & 0 & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & 0 & 0 & 0 & Dp_N^* \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \\ \cdot \\ \cdot \\ \cdot \\ \cdot \\ y_{N-2} \\ y_{N-1} \\ y_N \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} f_1 \\ f_2^* \\ f_3^* \\ \cdot \\ \cdot \\ \cdot \\ \cdot \\ f_{N-2}^* \\ f_{N-1}^* \\ f_N^* \end{bmatrix}$$

Résoudre système triangulaire :

$$\text{Pour } K=N \rightarrow Dp_N^* \cdot y_N = f_N^* \rightarrow y_N = \frac{f_N^*}{Dp_N^*}$$

$$\text{Pour } K=N-1 \rightarrow Dp_{N-1}^* \cdot y_{N-1} + Ds_{N-1} \cdot y_N = f_{N-1}^* \rightarrow y_{N-1} = \frac{f_{N-1}^* - Ds_{N-1} \cdot y_N}{Dp_{N-1}^*}$$

$$\text{Pour } K=N-2 \rightarrow Dp_{N-2}^* \cdot y_{N-2} + Ds_{N-2} \cdot y_{N-1} = f_{N-2}^* \rightarrow y_{N-2} = \frac{f_{N-2}^* - Ds_{N-2} \cdot y_{N-1}}{Dp_{N-2}^*}$$

Pour $K=2 \rightarrow Dp_2^* \cdot y_2 + Ds_2 \cdot y_3 = f_2^* \rightarrow y_2 = \frac{f_2^* - Ds_2 \cdot y_3}{Dp_2^*}$

Pour $K=1 \rightarrow Dp_1^* \cdot y_1 + Ds_1 \cdot y_2 = f_1^* \rightarrow y_1 = \frac{f_1^* - Ds_1 \cdot y_2}{Dp_1^*}$

Formule générale : $y_N = \frac{f_N^*}{Dp_N^*}$ et $y_K = \frac{f_K^* - Ds_K \cdot y_{K+1}}{Dp_K^*} ; K = N - 1 \rightarrow 1$

Exercice 1 : résoudre l'équation différentielle par la méthode **différences finies** :

$x \in [0,1]$; $N=5$; $H=(1-0)/(5-1)=1/4$

K=1	K=2	K=3	K=4	K=5
X(1)= 0	X(2)= $\frac{1}{4}$	X(3)= $\frac{1}{2}$	X(4)= $\frac{3}{4}$	X(5)= 1
y(1)= ?	y(2)= ?	y(3)= ?	y(4)= ?	y(5)= ?

$\begin{cases} \frac{dy}{dx} + y = 3 \rightarrow x=0 \\ x^2 \cdot \frac{d^2y}{dx^2} - 3x \frac{dy}{dx} + y = 1 \rightarrow x \in]0,1[\\ \frac{dy}{dx} = 0 \rightarrow x=1 \end{cases}$	$\begin{cases} K=1 \rightarrow \frac{y_2 - y_1}{H} + y_1 = 3 \rightarrow (1 - \frac{1}{H}) \cdot y_1 + \frac{1}{H} \cdot y_2 = 3 \\ K=2,3,4 \rightarrow x_K^2 \cdot \frac{y_{K-1} - 2 \cdot y_K + y_{K+1}}{H^2} - 3 \cdot x_K \cdot \frac{y_{K+1} - y_{K-1}}{2 \cdot H} + y_K = 1 \\ K=5 \rightarrow \frac{y_5 - y_4}{H} = 0 \end{cases}$
--	---

$\begin{cases} K=1 \rightarrow -3 \cdot y_1 + 4 \cdot y_2 = 3 \\ K=2,3,4 \rightarrow (\frac{x_K^2}{H^2} + \frac{3 \cdot x_K}{2 \cdot H}) \cdot y_{K-1} + (-2 \cdot \frac{x_K^2}{H^2} + 1) \cdot y_K + (\frac{x_K^2}{H^2} - \frac{3 \cdot x_K}{2 \cdot H}) \cdot y_{K+1} = 1 \\ K=5 \rightarrow -y_4 + y_5 = 0 \end{cases}$
--

Sous forme matrice :

$\begin{matrix} K=1, x_1=0 \rightarrow \\ K=2, x_2=0.25 \rightarrow \\ K=3, x_3=0.5 \rightarrow \\ K=4, x_4=0.75 \rightarrow \\ K=5, x_5=1 \rightarrow \end{matrix}$	$\begin{bmatrix} -3 & 4 & 0 & 0 & 0 \\ 2.5 & -1 & -0.5 & 0 & 0 \\ 0 & 7 & -7 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 13.5 & -17 & 4.5 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & 1 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \\ y_4 \\ y_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$	$\rightarrow \begin{bmatrix} -3 & 4 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2.33 & -0.5 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -5.5 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -14.545 & 4.5 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0.691 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \\ y_4 \\ y_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 \\ 3.5 \\ -9.501 \\ -22.318 \\ 1.534 \end{bmatrix}$
--	---	---	---	--

Résoudre le système tri diagonale par La méthode de Gauss, on doit éliminer la diagonale inferieure.

On crée des zéro dans $Di(K+1)$ solen les étapes suivant : pour $K=1 \rightarrow N-1$

	$R = \frac{Di_{K+1}^*}{Dp_K^*}$	$Di_{K+1}^* = 0$	$Dp_{K+1}^* = Dp_{K+1} - R \cdot Ds_K$	$Ds_{K+1}^* = Ds_{K+1}$	$f_{K+1}^* = f_{K+1} - R \cdot f_K^*$
K=1	$R = \frac{2.5}{-3}$	$Di_2^* = 0$	$Dp_2^* = -1 - \frac{2.5}{-3} \cdot 4 = 2.333$	$Ds_2^* = -0.5$	$f_2^* = 1 - \frac{2.5}{-3} \cdot 3 = 3.5$
K=2	$R = \frac{7}{2.333}$	$Di_3^* = 0$	$Dp_3^* = -7 - \frac{7}{2.333} \cdot (-0.5) = -5.5$	$Ds_3^* = 1$	$f_3^* = 1 - \frac{7}{2.333} \cdot 3.5 = -9.501$
K=3	$R = \frac{13.5}{-5.5}$	$Di_4^* = 0$	$Dp_4^* = -17 - \frac{13.5}{-5.5} \cdot 1 = -14.545$	$Ds_4^* = 4.5$	$f_4^* = 1 - \frac{13.5}{-5.5} \cdot (-9.5) = -22.318$
K=4	$R = \frac{-1}{-14.545}$	$Di_5^* = 0$	$Dp_5^* = 1 - \frac{-1}{-14.545} \cdot 4.5 = 0.691$	/	$f_5^* = 0 - \frac{-1}{-14.545} \cdot (-22.318) = 1.534$

La solution du système est : Pour $K=N=5$: $y_5 = \frac{f_5^*}{Dp_5^*} = \frac{1.534}{0.691} = 2.22$

	$y_K = \frac{f_K^* - Ds_K \cdot y_{K+1}}{Dp_K^*} ; K = N-1 \rightarrow 1$
K=4	$y_4 = (-22.318 - 4.5 \cdot y_5) / (-14.545) = 2.22$
K=3	$y_3 = (-9.501 - y_4) / (-5.5) = 2.131$
K=2	$y_2 = (3.5 + 0.5 \cdot y_3) / (2.333) = 1.957$
K=1	$y_1 = (3 - 4 \cdot y_2) / (-3) = 1.609$

Remarque : pour exécuter le programme on doit écrire les coefficients des équations différentielles comme

suite : $\Rightarrow \begin{cases} a(1)=1 & ; b(1)=1 & ; f(1)=3 \\ a(2:n-1)=x(2:n-1).^2 & ; b(2:n-1)=-3*x(2:n-1). & ; C(2:n-1)=1; f(2:n-1)=1 \\ a(n)=1 & ; b(n)=0 & ; f(n)=0; & ; \end{cases}$

Exercice 2 : Résoudre l'équation différentielle par la méthode **différences finies** :

$$\begin{cases} y=1 \rightarrow x=0 \\ \frac{d^2y}{dx^2} + 2\frac{dy}{dx} + 2*y = 0 \rightarrow x \in]0, 2[\\ y=2 \rightarrow x=2 \end{cases}$$

La solution est : $y_5 = 2 ; y_4 = 4.111 ; y_3 = 6.333 ; y_2 = 6.667 ; y_1 = 1$

écrire un programme qui résout l'équation différentielle générale 2^{ème} ordre par Méthodes des différences finies :

```

clc ; clear all
x1=0 ;xn=1 ; n=5 ; h=(xn-x1)/(n-1) ; x(1:n)=[x1:h:xn];
a(1)=1 ; b(1)=1 ; f(1)=3 ;
a(2:n-1)=x(2:n-1).^2 ; b(2:n-1)=-3*x(2:n-1) ; c(2:n-1)=1 ; f(2:n-1)=1 ;
a(n)=1 ; b(n)=0 ; f(n)=0 ;
%===== resoudre equation diff 2eme ordre =====
%===== construire le systeme tri-diagonal =====
dp(1)=b(1)-(a(1)/h) ; ds(1)=a(1)/h ;
for k=2:n-1
    di(k)=(a(k)/h^2) - (0.5*b(k)/h) ;
    dp(k)=-(2*a(k)/h^2) +c(k) ;
    ds(k)=(a(k)/h^2) + (0.5*b(k)/h) ;
end
di(n)=-a(n)/h ; dp(n)=b(n)+(a(n)/h) ;
%===== resoudre le systeme tri-diagonal
for k=1:n-1
r= di(k+1)/dp(k) ;
dp(k+1)=dp(k+1)-r*ds(k) ;
f(k+1)= f(k+1)-r* f(k) ;
end
y(n)=f(n)/dp(n) ;
for k=n-1:-1:1
    y(k)=(f(k)-ds(k)*y(k+1))/dp(k) ;
end
%===== affichage des résultats =====
x
y
plot(x,y,'-*')

```