

Tp02 (initiation de programmation Matlab)

Exercice :(résoudre équations non linéaire Numériquement)

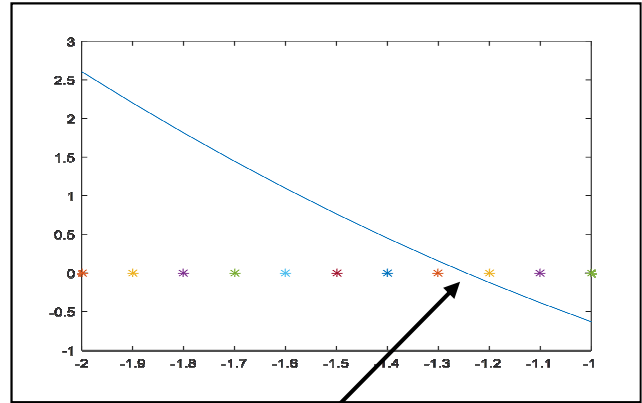
En utilisant la command *fsolve(f, xe)*,
Résoudre équation non linéaire suivant

$$F(x) = x^2 - 2 + \exp\left(\frac{1}{x}\right)$$

Tel que la solution estime $xe = -2$

```

clc
clear all
f=@(x) x.^2-2+exp(1./x)
x=[-2:0.1:-1] ;
y=f(x);
plot(x,y,x,0,'-*')
xe=-2 ; xc=fsolve(f,xe)
    
```



La solution $xc = -1.2458$

Exercice :(Résoudre système des équations non linéaire Numériquement)

En utilisant la command *fsolve(f, xe)*
Ecrire un programme matlab qui résoudre
Systèmes d'équations non linéaires

$$\begin{cases} f_1(x_1, x_2) = 2x_1 - x_2 - \exp(-x_1) - 4 = 0 \\ f_2(x_1, x_2) = -x_1 + 2x_2 - 2x_2 + \exp(-x_2) + 3 = 0 \end{cases}$$

Tel que la solution estime $xe = [0 \ 0]$

La solution $xc = [2.0754 \ 0.0252]$

```

clc
clear all
f =@(x) [2*x(1) - x(2) -exp(-x(1)) -4;
        -x(1) +2*x(2) -exp(-x(2)) +3]
disp('solution du system non lineaire')
xe=[0 0] ; xc=fsolve(f,xe)
    
```

Exercice (Résoudre équation différentielle du premier ordre Numériquement)

Soit le problème de Cauchy (condition initiale) suivant : $\begin{cases} \frac{dy}{dx} = F(x, y) & ; \ x \in [a, b] \\ y(x = a) = \alpha & \text{(Condition Initiale)} \end{cases}$

On peut trouver dans langage Matlab des instruction qui résoudre équation différentielle du premier ordre Numériquement comme : **ode45()**

x	y
0	3
0.25	2.3486
0.5	1.897
0.75	1.6311
1	1.5403

```

clc
clear all
f=@(x,y) (x^2-1)*y;
a=0 ; b=1 ; n=5 ; h=(b-a)/(n-1); alpha=3 ;

[x,y]=ode45(f,[a :h :b],[alpha]);
x
y
plot(x,y,'-*')
    
```

Exercice (Résoudre système d'équations différentielles du premier ordre Numériquement)

Soit le problème de Cauchy (condition initiale) suivant :

$\left\{ \begin{array}{l} \frac{dy_1}{dx} = F_1(x, y_1, y_2, \dots, y_N) \\ \frac{dy_2}{dx} = F_2(x, y_1, y_2, \dots, y_N) \\ \cdot \\ \cdot \\ \frac{dy_N}{dx} = F_N(x, y_1, y_2, \dots, y_N) \end{array} \right.$	<p>Tel que $x \in [a, b]$</p> <p>Condition initiale</p> $\left\{ \begin{array}{l} y_1(x = a) = \alpha_1 \\ y_2(x = a) = \alpha_2 \\ \cdot \\ \cdot \\ y_N(x = a) = \alpha_N \end{array} \right.$
---	---

Exercice : résoudre système équations différentielle

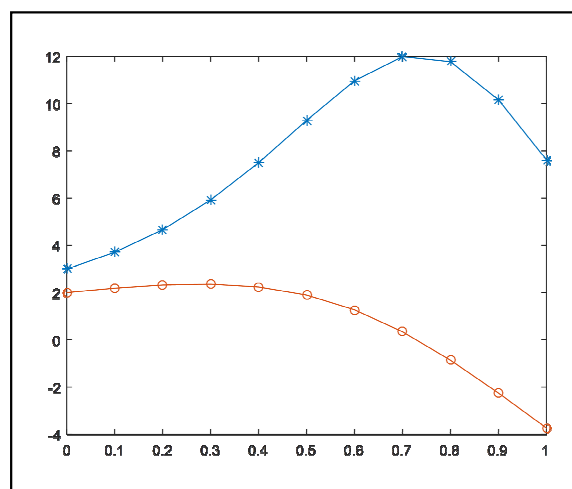
<p>suivant :</p> $\left\{ \begin{array}{l} \frac{dy_1}{dx} = F_1(x, y_1, y_2) = y_{(1)} * y_{(2)} + x \\ \frac{dy_2}{dx} = F_2(x, y_1, y_2) = -y_{(1)} + 2 * y_{(2)} - x.^2 + 1 \end{array} \right.$	<p>Tel que</p> <p>$x \in [a, b] = [0, 1]$</p> <p>Condition initiale</p> $\left\{ \begin{array}{l} y_1(x = a) = \alpha_1 = 3 \\ y_2(x = a) = \alpha_2 = 2 \end{array} \right.$
--	--

```

clc ; clear all
f=@(x,y) [ y(1) .*y(2) +x ;
          -y(1) +2*y(2) -x.^2 +1]

a=0 ; b=1 ;n=11 ;h=(b-a)/(n-1) ; alpha=[3 2] ;
[x,y]=ode45(f,[a :h :b],[alpha]) ;
x
y
plot(x,y(:,1),'-*',x,y(:,2),'-o')
    
```

x	Y1	Y2
0	3.0000	2.0000
0.1	3.7048	2.1854
0.2	4.6599	2.3187
0.3	5.9208	2.3556
0.4	7.5001	2.2371
0.5	9.2910	1.8955
0.6	10.9717	1.2709
0.7	11.9881	0.3383
0.8	11.7717	0.8668
0.9	10.1589	-2.2564
1.	7.6129	-3.7384



Résoudre système Tri diagonale par Méthode de Gauss

$$\begin{bmatrix}
 Dp_1 & Ds_1 & 0 & 0 & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & 0 & 0 \\
 Di_2 & Dp_2 & Ds_2 & 0 & 0 & & & & & 0 \\
 0 & Di_3 & Dp_3 & Ds_3 & 0 & & & & & \\
 \cdot & 0 & \cdot & \cdot & \cdot & & & & & \\
 \cdot & & & \cdot & \cdot & \cdot & & & & \\
 \cdot & & & & \cdot & \cdot & \cdot & & & \\
 \cdot & & & & & \cdot & \cdot & \cdot & 0 & \\
 \cdot & & & & & & Di_{N-2} & Dp_{N-2} & Ds_{N-2} & 0 \\
 0 & & & & & & 0 & Di_{N-1} & Dp_{N-1} & Ds_{N-1} \\
 0 & 0 & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & 0 & 0 & Di_N & Dp_N
 \end{bmatrix}
 \begin{Bmatrix}
 y_1 \\
 y_2 \\
 y_3 \\
 \cdot \\
 \cdot \\
 \cdot \\
 \cdot \\
 y_{N-2} \\
 y_{N-1} \\
 y_N
 \end{Bmatrix}
 =
 \begin{Bmatrix}
 V_1 \\
 V_2 \\
 V_3 \\
 \cdot \\
 \cdot \\
 \cdot \\
 \cdot \\
 V_{N-2} \\
 V_{N-1} \\
 V_N
 \end{Bmatrix}$$

Di : Diagonale inférieure de matrice [A]

Dp : Diagonale principale //

Ds : Diagonale supérieure //

V : deuxième membre du système

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 :

$$\boxed{Di_{K+1}^* = 0} ; \quad \boxed{Dp_{K+1}^* = Dp_{K+1} - \frac{Di_{K+1}}{Dp_K} \cdot Ds_K} ; \quad \boxed{Ds_{K+1}^* = Ds_{K+1}} ; \quad \boxed{V_{K+1}^* = V_{K+1} - \frac{Di_{K+1}}{Dp_K} \cdot V_K^*} ;$$

$K = 1 \rightarrow N - 1$

$$\begin{bmatrix}
 Dp_1 & Ds_1 & 0 & 0 & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & 0 & 0 \\
 0 & Dp_2^* & Ds_2 & 0 & 0 & & & & & 0 \\
 0 & 0 & Dp_3^* & Ds_3 & 0 & & & & & \\
 \cdot & 0 & \cdot & \cdot & \cdot & & & & & \\
 \cdot & & & \cdot & \cdot & \cdot & & & & \\
 \cdot & & & & \cdot & \cdot & \cdot & & & \\
 \cdot & & & & & \cdot & \cdot & \cdot & 0 & \\
 \cdot & & & & & & 0 & Dp_{N-2}^* & Ds_{N-2} & 0 \\
 0 & & & & & & 0 & 0 & Dp_{N-1}^* & Ds_{N-1} \\
 0 & 0 & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & 0 & 0 & 0 & Dp_N^*
 \end{bmatrix}
 \begin{Bmatrix}
 y_1 \\
 y_2 \\
 y_3 \\
 \cdot \\
 \cdot \\
 \cdot \\
 \cdot \\
 y_{N-2} \\
 y_{N-1} \\
 y_N
 \end{Bmatrix}
 =
 \begin{Bmatrix}
 V_1 \\
 V_2^* \\
 V_3^* \\
 \cdot \\
 \cdot \\
 \cdot \\
 \cdot \\
 V_{N-2}^* \\
 V_{N-1}^* \\
 V_N^*
 \end{Bmatrix}$$

La solution du système après élimination la diagonale inférieure $\boxed{Di_{K+1}^* = 0}$

On commence le calcul par : $y_N = \frac{V_N^*}{Dp_N^*}$

On déduit la Formule générale de la solution de système comme suit :

$$\boxed{Dp_K^* \cdot y_K + Ds_K \cdot y_{K+1} = V_K^*}$$

Donc : $y_K = \frac{V_K^* - Ds_K \cdot y_{K+1}}{Dp_K^*} ; K = N - 1 \rightarrow 1$

Exercice : écrire un programme Matlab qui résout système Tri diagonale par Méthode de Gauss

$$[A] \cdot \{y\} = \{V\} \rightarrow \begin{bmatrix} -3 & 4 & 0 & 0 & 0 \\ 2.5 & -1 & -0.5 & 0 & 0 \\ 0 & 7 & -7 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 13.5 & -17 & 4.5 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & 1 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \\ y_4 \\ y_5 \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} 3 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{Bmatrix}$$

```

clc ; clear all
n=5 ;
di=[0 2.5 7 13.5 -1] ;
dp=[-3 -1 -7 -17 1] ;
ds=[ 4 -0.5 1 4.5 0] ;
v=[ 3 1 1 1 0] ;

%===resoudre le systeme tri-diagonal par la method de GAUSS
for k=1:n-1
dp(k+1)=dp(k+1)- di(k+1) *ds(k) /dp(k);
v(k+1)= v(k+1)- di(k+1) *v(k) /dp(k);
end

disp('la solution du system tri diagonale')

y(n)=v(n)/dp(n);
for k=n-1:-1:1
y(k)=(v(k)-ds(k)*y(k+1))/dp(k);
end
y`

```

la solution du system tri diagonale

y
1.6089
1.9567
2.1312
2.2217
2.2217