

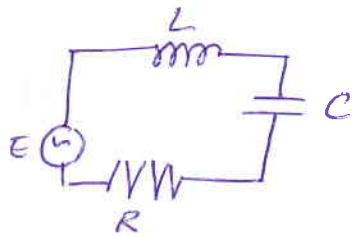
# Chapitre VII

## Résolution d'équations -différentielles.

### I. Introduction:

Les équations différentielles apparaissent dans plusieurs domaines et modélisent différents phénomènes, comme par exemple:

• en électricité: Considérons un circuit RLC constitué

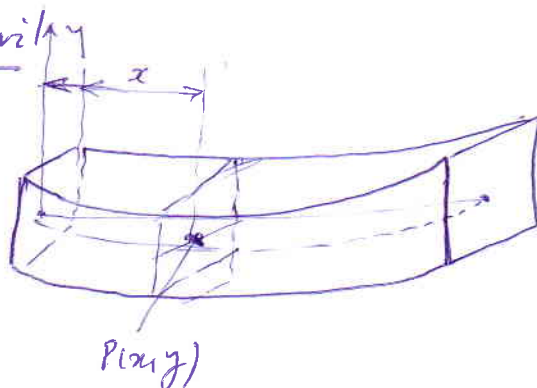


d'une résistance  $R$ , d'une bobine d'inductance  $L$  d'un condensateur de capacité  $C$ , et d'un générateur de force électromotrice  $E(t)$ .

alors l'intensité  $i(t)$  du courant vérifie

$$L i''(t) + R i'(t) + \frac{1}{C} i(t) = E'(t).$$

• en Génie-Civil



flexion d'une poutre.

La déformation verticale  $y$  vérifie l'équation:

$$EI y''(x) = M$$

où:  $E \equiv$  module d'élasticité de la poutre.

$I \equiv$  Moment d'inertie de la section transversale

$M \equiv$  Moment de flexion.

Définition: On appelle problème de Cauchy tout problème du

type: 
$$\begin{cases} y' = f(x, y) \\ y(x_0) = y_0 \end{cases} \quad (I).$$

où  $f: [x_0, x_0 + 1] \times \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$

$y(x_0) = y_0$  est appelé condition initiale.

Exemple: 
$$\begin{cases} y' = y + x \\ y(0) = 1 \end{cases} \quad \begin{aligned} f(x, y) &= y + x \\ x_0 &= 0, \quad y_0 = 1. \end{aligned}$$

on peut le résoudre par des méthodes classiques.

$$y' - y = x \quad (\Leftrightarrow) \quad e^{-x} y' - e^{-x} y = x e^{-x}$$

$$(\Leftrightarrow) \quad (e^{-x} y)' = x e^{-x}$$

$$(\Leftrightarrow) \quad e^{-x} y = \int x e^{-x} dx$$

$$(\Leftrightarrow) \quad e^{-x} y = -x e^{-x} - e^{-x} + C \quad (CHR)$$

Donc  $y(x) = -x - 1 + Ce^x$

Comme  $y(0) = 1 \Rightarrow 1 = -1 + C \Rightarrow C = 2$

la solution du problème est  $\boxed{y(x) = -x - 1 + 2e^x}$

Théorème: Considérons le problème de Cauchy (I).

si  $\forall x \in [x_0, x_0 + T]$  et  $y_1, y_2 \in \mathbb{R}$  on a:

$$|f(x, y_1) - f(x, y_2)| \leq L |y_1 - y_2| \text{ alors le problème}$$

(I) possède une solution unique  $\forall y_0 \in \mathbb{R}$ .

---

Par la suite on supposera toujours que les problèmes étudiés possèdent une solution unique.

Le but de ce chapitre est de donner des méthodes numériques qui permettent d'approximer la solution  $y$  en certains points  $x_i \in [x_0, x_0 + T]$ .

## II Méthodes à un pas:

On considère le problème

$$\begin{cases} y'(x) = f(x, y) \\ y(x_0) = y_0 \end{cases} \quad \text{sur } [x_0, x_0 + T]$$

Etant donné une subdivision  $x_0 < x_1 < x_2 < \dots < x_n = x_0 + T$

$$\text{+q } x_{i+1} = x_i + h \quad h = \frac{T}{n}$$

on cherche à déterminer des valeurs approchées  $y_0, y_1, \dots, y_n$   
des valeurs  $y(x_i)$  prises par la solution exacte  $y$ .

On appelle méthode à un pas une méthode permettant de  
calculer  $y_{i+1}$  à partir de la seule valeur antérieure  
 $y_i$ .

### 1. Méthode d'Euler:

$$\begin{cases} y' = f(x, y) \\ y(x_0) = y_0 \end{cases} \quad (I)$$

$$y'(x_0) = f(x_0, y_0) \quad y_0 \text{ connue.}$$

Soit  $y(x)$  la solution exacte de (I); approximations  $y'$  par

$$y'(x_0) \approx \frac{y(x_0+h) - y(x_0)}{h} = \frac{y(x_1) - y(x_0)}{h} = \frac{y_1 - y_0}{h}$$

$$\text{Donc } y_1 = y_0 + h y'(x_0) = y_0 + h f(x_0, y_0)$$

Sur l'intervalle  $[x_1, x_2]$  on refait le même calcul et on

obtient 
$$y_2 = y_1 + h f(x_1, y_1)$$

ainsi de suite, on obtient alors l'algorithme d'Euler:

$$\begin{cases} y_{i+1} = y_i + h f(x_i, y_i) \\ x_{i+1} = x_i + h. \end{cases} \quad \begin{matrix} 0 \leq i \leq n-1. \\ (x_0, y_0) \text{ donnée.} \end{matrix}$$

Exemple: Soit le problème de Cauchy.

$$\begin{cases} y' = y + x \\ y(0) = 1 \end{cases} \quad (1) \quad \begin{matrix} \text{on veut approximer la solution} \\ \text{de (1) en } x=1 \text{ à l'aide de} \\ \text{la méthode d'Euler en prenant} \end{matrix}$$

$$h = 0,1.$$

$$\begin{cases} y_{i+1} = y_i + h f(x_i, y_i) \\ x_{i+1} = x_i + h \end{cases} \quad \begin{matrix} f(x, y) = y + x \\ x_0 = 0, \quad y_0 = 1. \end{matrix}$$

$$\begin{cases} y_{i+1} = y_i + h(y_i + x_i) \\ x_{i+1} = x_i + h \end{cases} \quad (=) \quad \begin{cases} y_{i+1} = 1,1 y_i + 0,1 x_i \\ x_{i+1} = x_i + 0,1. \end{cases}$$

$i$	0	1	2	3	4	...	10
$x_i$	0	0,1	0,2	0,3	0,4	...	1,0
$y_i$	1	1,1	1,22	1,362	1,5282	...	3,1874

On a alors l'approximation:

$$J_{10} \approx y(1) \quad \text{i.e.} \quad y(1) \approx 3,187$$

or la solution exacte est donnée par:

$$y(x) = -x - 1 + 2e^x \quad \text{i.e.} \quad y(1) = 3,437.$$

$$y(0,4) = 1,583$$

Estimation de l'erreur:

L'erreur de la méthode d'Euler est de l'ordre de  $h$   
i.e.  $O(h)$  soit:

$$|y_i - y(x_i)| \leq Ch \quad C \in \mathbb{R}.$$



## 2. Méthode de Taylor d'ordre 2:

Soit le problème de Cauchy 
$$\begin{cases} y' = f(x, y) \\ y(x_0) = y_0. \end{cases}$$

Supposons que  $f$  est de classe  $C^1$  alors  $y$  est de classe  $C^2$ . on peut alors faire un développement de Taylor d'ordre

$$2 : y(x_{i+1}) = y(x_i + h) = y(x_i) + h y'(x_i) + \frac{h^2}{2!} y''(x_i) + o(h^2).$$

or  $y'(x_i) = f(x_i, y_i).$

$$y''(x_i) = \left. \frac{d}{dx} (y'(x)) \right|_{x=x_i} = \left. \frac{d}{dx} f(x, y(x)) \right|_{x=x_i}$$

$$= \left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{x=x_i} + \left. \frac{\partial f}{\partial y} \cdot \frac{\partial y}{\partial x} \right|_{x=x_i}$$

$$= \frac{\partial f}{\partial x}(x_i, y_i) + \frac{\partial f}{\partial y}(x_i, y_i) \cdot y'(x_i, y_i).$$

$$= \frac{\partial f}{\partial x}(x_i, y_i) + \frac{\partial f}{\partial y}(x_i, y_i) f(x_i, y_i).$$

En remplaçant dans la formule de Taylor on obtient:

$$y(x_{i+1}) = y(x_i + h) = y(x_i) + h f(x_i, y_i) + \frac{h^2}{2} \left[ \frac{\partial f}{\partial x}(x_i, y_i) + \frac{\partial f}{\partial y}(x_i, y_i) f(x_i, y_i) \right] + o(h^2).$$

En négligeant  $o(h^2)$  on obtient

l'algorithme de Taylor d'ordre 2

$$(T_2) \begin{cases} y_{i+1} = y_i + h f(x_i, y_i) + \frac{h^2}{2} \left[ \frac{\partial^2 b}{\partial x^2}(t_i, y_i) + \frac{\partial^2 b}{\partial y^2}(x_i, y_i) \cdot f(x_i, y_i) \right] \\ x_{i+1} = x_i + h. \end{cases}$$

Estimation de l'erreur

La méthode de Taylor d'ordre 2 est du second ordre  
i.e l'erreur commise est de l'ordre de  $h^2$ .

$$|y_i - y(x_i)| \leq Ch^2.$$

c'est donc une méthode plus précise que la méthode de  
Euler. mais on a mis l'hypothèse  $f$  de classe  $C^2$ .

Remarque: On peut obtenir des méthodes de Taylor d'ordre  
supérieur en allant plus loin dans le développement de  
Taylor.



### 3. Méthodes de Runge-Kutta:

On considère toujours le P de Cauchy  $\begin{cases} y' = f(x, y) \\ y(x_0) = y_0. \end{cases}$

reprenons l'algorithme de Taylor d'ordre 2 sus-cité.

$$(T_2): \begin{cases} y_{i+1} = y_i + h f(x_i, y_i) + \frac{h^2}{2} \left[ \frac{\partial f}{\partial x}(x_i, y_i) + \frac{\partial f}{\partial y}(x_i, y_i) f(x_i, y_i) \right] \\ x_{i+1} = x_i + h. \end{cases}$$

réécrivons la première équation de la manière suivante:

$$y_{i+1} = y_i + \frac{h}{2} f(x_i, y_i) + \frac{h}{2} \left[ f(x_i, y_i) + h \frac{\partial f}{\partial x}(x_i, y_i) + h \frac{\partial f}{\partial y}(x_i, y_i) f(x_i, y_i) \right]$$

Or le Développement de Taylor (pour fonction à 2 variables donnée)

$$f(x_i + h, y_i + h f(x_i, y_i)) = f(x_i, y_i) + h \frac{\partial f}{\partial x}(x_i, y_i) + h \frac{\partial f}{\partial y}(x_i, y_i) \cdot f(x_i, y_i) + o(h)$$

On obtient ainsi l'algorithme de Runge Kutta d'ordre 2 (R-K)<sub>2</sub>

$$(R-K)_2 : \begin{cases} x_{i+1} = x_i + h. \\ k_{i,1} = k_1 = f(x_i, y_i) \\ k_{i,2} = k_2 = f(x_{i+1}, y_i + h k_1). \\ y_{i+1} = y_i + \frac{h}{2} (k_1 + h k_2) \end{cases}$$

Exemple: Soit le problème de Cauchy

$$\begin{cases} y' = y - \frac{2x}{y} \\ y(0) = 1 \end{cases}$$

en prenant  $h = 0,2$  donner une approximation de  $y(0,2)$  en utilisant la méthode de Runge-Kutta d'ordre 2.

l'algorithme:  $x_0 = 0, y_0 = 1, f(x, y) = y - \frac{2x}{y}$ .

$$\begin{cases} x_1 = x_0 + 0,2 = 0,2 \\ k_1 = f(x_0, y_0) = f(0, 1) = 1 \\ k_2 = f(x_1, y_0 + hk_1) = f(0,2, 1 + 0,2 \times 1) = f(0,2, 1,2) \\ \qquad \qquad \qquad \qquad \qquad \qquad \qquad \qquad \qquad \qquad \qquad \qquad \qquad = 0,86667 \\ y_1 = y_0 + \frac{h}{2} (k_1 + hk_2) = 1 + (1 + 0,2 \times 0,86667) = 1,18667 \end{cases}$$

Précision et estimation de l'erreur

La méthode de Runge Kutta est d'ordre 2 ie  
(R-K)<sub>2</sub>

$$|y_i - y(x_i)| \leq ch^2$$

Exemple: la solution exacte est  $y = \sqrt{2x+1}$

$$y(0,2) = \sqrt{1,4} = 1,183216.$$

On peut aussi définir la méthode de Runge-Kutta d'ordre 4

Comme suit:

$$(R-K)_4 \begin{cases} x_{i+1} = x_i + h \\ k_1 = f(x_i, y_i) \\ k_2 = f\left(x_i + \frac{h}{2}, y_i + \frac{h}{2}k_1\right) \\ k_3 = f\left(x_i + \frac{h}{2}, y_i + \frac{h}{2}k_2\right) \\ k_4 = f(x_{i+1}, y_i + hk_3) \\ y_{i+1} = y_i + \frac{h}{6}(k_1 + 2k_2 + 2k_3 + k_4) \end{cases}$$

Cette méthode est d'ordre 4 i.e  $|y_i - y(x_i)| \leq ch^4$ .

Ex

Si on applique cette méthode à notre exemple:

$$\begin{cases} x_1 = x_0 + h = 0 + 0,2 = 0,2 \\ k_1 = f(x_0, y_0) = f(0, 1) = 1 \\ k_2 = f\left(x_0 + \frac{h}{2}, y_0 + \frac{h}{2}k_1\right) = f(0,1, 1,1) = 0,918182 \\ k_3 = f\left(x_0 + \frac{h}{2}, y_0 + \frac{h}{2}k_2\right) = f(0,1, 1,091818) = 0,908637 \\ k_4 = f\left(x_0 + h, y_0 + hk_3\right) = f(0,2, 1,181727) = 0,843239 \end{cases}$$

$$y_1 = y_0 + \frac{h}{6}(k_1 + 2k_2 + 2k_3 + k_4) = 1,183229$$

$$y(0,2) \approx y_1 = 1,183229.$$