

### Piste d'utilisation en classe : modélisation de l'équation de transport

• **Description**

« Une information notée  $u(x,t)$  se déplace à vitesse constante  $c > 0$ , où  $x$  et  $t$  représentent les variables d'espace et de temps. »

• **L'équation**

$$\frac{\partial u}{\partial t}(x,t) + c \frac{\partial u}{\partial x}(x,t) = 0. \quad (1)$$

• **En classe** (nécessite la connaissance de la méthode d'Euler)

– **Modélisation**

Traduisons en termes mathématiques la description ci-dessus : pour toute position  $x$  et tout instant  $t$ , considérons un laps de temps  $\Delta t$  durant lequel l'information se déplace. Puisque l'information se déplace à vitesse constante  $c$ , alors à l'instant  $t + \Delta t$  et au point  $x$ , l'information est la même qu'à l'instant  $t$  et à la position  $x - c\Delta t$ , d'où :

$$u(x, t + \Delta t) = u(x - c\Delta t, t).$$

Retranchons maintenant  $u(x,t)$  de part et d'autre de l'égalité ci-dessus, et divisons par  $\Delta t$ . On obtient après calcul :

$$\frac{u(x, t + \Delta t) - u(x, t)}{\Delta t} + c \frac{u(x, t) - u(x - c\Delta t, t)}{c\Delta t} = 0.$$

Considérons la première de ces deux fractions. Pour tout  $x$  fixé (quitte à considérer la fonction d'une seule variable  $f_x(t) = u(x,t)$ ), faisons tendre  $\Delta t$  vers 0. Par définition de la dérivée (ici par rapport au temps), le taux d'accroissement

$$\frac{u(x, t + \Delta t) - u(x, t)}{\Delta t} \text{ tend effectivement vers } \frac{\partial u}{\partial t}(x, t)$$

On obtient finalement l'équation (1) en agissant de même sur la seconde fraction, dans laquelle cette fois-ci  $t$  est fixé et où l'on peut définir  $\Delta x = c\Delta t$ .

– **Méthode d'Euler**

Afin de résoudre numériquement l'équation (1), on se donne un pas de temps  $\Delta t$  et un pas d'espace  $\Delta x$ , et l'on définit pour tout  $0 \leq n \leq N$  et tout  $0 \leq j \leq J$  le réel  $u_j^n$  par l'approximation de la fonction  $u(x,t)$  au temps  $t = n\Delta t$  et au point  $x = j\Delta x$  (voir [1] et [2] pour les détails de ces définitions).

Si l'on se dote d'une donnée initiale  $(u_j^0)_{0 \leq j \leq J}$  ainsi que d'une condition aux limites périodique  $u_0^n = u_J^n$  (comme pour simuler une hola dans un stade par

exemple), il est facile de calculer les itérées successives  $u_j^n$  grâce à la formule suivante (qui repose sur la méthode d'Euler explicite appliquée à la fois en espace et en temps) :

$$\frac{u_j^{n+1} - u_j^n}{\Delta t} + c \frac{u_j^n - u_{j-1}^n}{\Delta x} = 0, \quad \forall 0 \leq n \leq N-1, \forall 1 \leq j \leq J. \quad (2)$$

– **Algorithme** (calcul des  $u_j^n$  par récurrence)

La donnée initiale  $(u_j^0)_{0 \leq j \leq J}$  étant connue, on calcule les  $u_j^1$  pour  $j \geq 1$  grâce à la formule (2), et l'on n'oublie pas la condition aux limites qui nous donne  $u_0^n = u_J^n$

Ainsi, tous les  $(u_j^1)_{0 \leq j \leq J}$  sont connus et l'on peut procéder au calcul des  $(u_j^2)_{0 \leq j \leq J}$  et ainsi de suite jusqu'à  $n = N$ .