

Chapitre 4

Equation des Ondes

4.1 Introduction et généralités

Une onde naît quand une perturbation locale d'une grandeur physique Ψ mesurée par la dérivée temporelle $\frac{\partial \Psi}{\partial t}$ induit la variation spatiale d'une autre grandeur physique Φ , soit :

$$\frac{\partial \Psi}{\partial t} = a \frac{\partial \Phi}{\partial x}$$

et inversement :

$$\frac{\partial \Phi}{\partial t} = b \frac{\partial \Psi}{\partial x}$$

pour des constantes $a, b > 0$. On en déduit que Ψ et Φ sont solutions de la même équation :

$$\frac{\partial^2 \Psi}{\partial t^2} = ab \frac{\partial^2 \Psi}{\partial x^2} \quad \text{et} \quad \frac{\partial^2 \Phi}{\partial t^2} = ab \frac{\partial^2 \Phi}{\partial x^2}$$

Ondes acoustiques

Dans un $\Omega \subset \mathbb{R}^3$ un ouvert rempli de fluide, la propagation d'ondes acoustiques dépend de la densité $\rho(x)$ du fluide au point $x \in \Omega$, de la vitesse de propagation locale $c(x)$ des ondes. La pression $p(x, t)$ et la vitesse du fluide sont liées par les équations :

$$\rho(x) \frac{\partial \vec{v}}{\partial t} = \vec{\nabla} p, \quad \frac{1}{\rho(x)c^2(x)} \frac{\partial p}{\partial t} = \text{div}(\vec{v})$$

d'où on déduit que p est solution de :

$$\frac{1}{\rho(x)c^2(x)} \frac{\partial^2 p}{\partial t^2} - \text{div} \left(\frac{\vec{\nabla} p}{\rho(x)} \right) = 0, \quad \Omega, \quad t > 0.$$

En milieu homogène, cette équation devient :

$$\frac{\partial^2 p}{\partial t^2} - c^2 \Delta p = 0, \quad \Omega, \quad t > 0.$$

4.2 Propriétés de l'équation des ondes 1D

Le problème modèle

Soit le problème : trouver $u : \mathbb{R}^N \times \mathbb{R}^+ \rightarrow \mathbb{R}$ solution de (4.1)

$$\begin{cases} \rho \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} - \operatorname{div}(\mu \nabla u) = f, & \mathbb{R}^N \times \mathbb{R}^+, \\ u(x, 0) = u_0(x), & \mathbb{R}^N \\ \frac{\partial u}{\partial t}(x, 0) = u_1(x), & \mathbb{R}^N \end{cases} \quad (4.1)$$

Les coefficients $\rho(x)$ et $\mu(x)$ qui caractérisent le milieu de propagation sont supposés mesurables et vérifier :

$$\begin{aligned} 0 < \rho_- \leq \rho(x) \leq \rho_+ < +\infty & \text{ p.p. dans } \mathbb{R}^N \\ 0 < \mu_- \leq \mu(x) \leq \mu_+ < +\infty & \text{ p.p. dans } \mathbb{R}^N \end{aligned}$$

Les données sont donc, outre ρ et μ , les données initiales $u_0(x)$, $u_1(x)$ et le second membre $f(x, t)$.

La formule de d'Alembert

On suppose que $N = 1$ et que l'onde se propage avec la vitesse constante $c > 0$. L'équation (4.1) devient :

$$\begin{cases} \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} - c^2 \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} = f, \\ u(x, 0) = u_0(x), \\ \frac{\partial u}{\partial t}(x, 0) = u_1(x), \end{cases} \quad (4.2)$$

Théorème 4.2.1. *La solution du problème (4.2) est donnée par la formule de d'Alembert :*

$$u(x, t) = \frac{1}{2}(u_0(x+ct) + u_0(x-ct)) + \frac{1}{2c} \int_{x-ct}^{x+ct} u_1(s) ds + \frac{1}{2c} \int_0^t \int_{|y-x| \leq c(t-s)} f(y, s) ds dy \quad (4.3)$$

Démonstration. On remarque que l'opérateur des ondes se décompose sous la forme :

$$\frac{\partial^2}{\partial t^2} - c^2 \frac{\partial^2}{\partial x^2} = \left(\frac{\partial}{\partial t} - c \frac{\partial}{\partial x} \right) \circ \left(\frac{\partial}{\partial t} + c \frac{\partial}{\partial x} \right)$$

Alors :

$$\frac{\partial^2 u}{\partial t^2} - c^2 \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} = f \iff \begin{cases} \frac{\partial v}{\partial t} - c \frac{\partial v}{\partial x} = f, \\ \frac{\partial u}{\partial t} + c \frac{\partial u}{\partial x} = v, \\ u(x, 0) = u_0(x), \quad v_0(x) = u_1(x) + cu_0'(x) \end{cases}$$

Par la méthode des caractéristiques, on trouve successivement :

$$v(x, t) = v_0(x + ct) + \int_0^t f(x + c(t - s), s) ds$$

$$u(x, t) = u_0(x - ct) + \int_0^t v(x - c(t - s), s) ds$$

avec : $\forall s \in [0, t]$,

$$v(x - c(t - s), s) = v_0(x - c(t - 2s)) + \int_0^s f(x - c(t - 2s + \tau), \tau) d\tau.$$

Il en résulte :

$$u(x, t) = u_0(x - ct) + \int_0^t v_0(x - c(t - 2s)) ds + \int_0^t \int_0^s f(x - c(t - 2s + \tau), \tau) d\tau ds.$$

Par définition de v_0 :

$$\begin{aligned} \int_0^t v_0(x - c(t - 2s)) ds &\stackrel{y=x-c(t-2s)}{=} \int_{x-ct}^{x+ct} v_0(y) \frac{dy}{2c} = \\ &= \frac{1}{2} \int_{x-ct}^{x+ct} u_1(y) dy + \frac{1}{2} (u_0(x + ct) + u_0(x - ct)). \end{aligned}$$

De plus :

$$\int_0^t \int_0^s f(x - c(t - 2s + \tau), \tau) d\tau ds = \frac{1}{2c} \int \int_{\substack{|y-x| \leq t-\tau \\ 0 \leq \tau \leq t}} f(y, \tau) dy d\tau$$

□

Remarque 14. Si $f = 0$ alors la solution se décompose sous la forme :

$$u(x, t) = \underbrace{\frac{1}{2}u_0(x + ct) + \frac{1}{2c} \int_0^{x+ct} u_1(s) ds}_{=: u^+(x+ct)} + \underbrace{\frac{1}{2}u_0(x - ct) - \frac{1}{2c} \int_0^{x-ct} u_1(s) ds}_{=: u^-(x-ct)}$$

où u^+ , resp. u^- , correspond à une onde se propageant dans la direction des $x > 0$, resp. des $x < 0$.

Cône de dépendance et propagation à vitesse finie

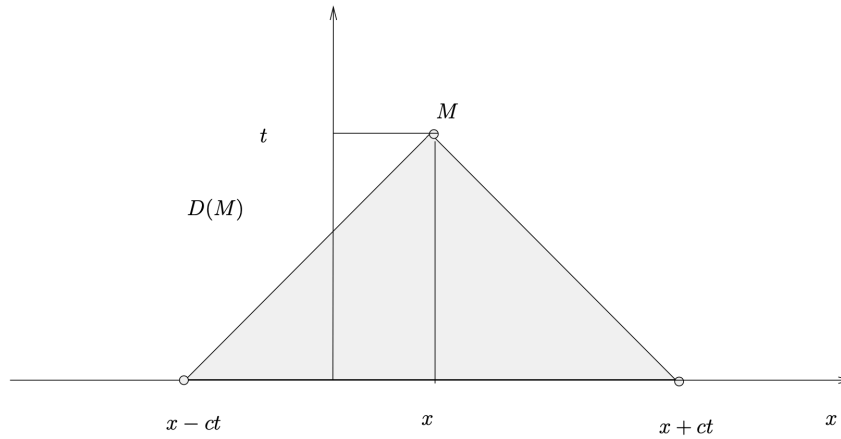


FIGURE 4.1 – Cône de dépendance.

La formule de d'Alembert (4.3) montre que la solution $u(x, t)$ au point $M(x, t)$ est entièrement déterminée par les valeurs des données initiales u_0 , u_1 et du second membre f aux points du cône de dépendance $D(M)$ (figure 4.1). Autrement dit, les ondes se propagent à vitesse finie. En effet, si u_0 , u_1 et f sont à support compact dans $K = [a, b]$, alors, à l'instant $t > 0$, $u(\cdot, t)$ est à support dans $K_t := [a - ct, b + ct]$.

Régularité de la solution de (4.2)

Si $f = 0$, la formule de d'Alembert (4.3) montre que si $u_0 \in \mathcal{C}^{k+1}(\mathbb{R})$ et si $u_1 \in \mathcal{C}^k(\mathbb{R})$, alors $u \in \mathcal{C}^{k+1}(\mathbb{R} \times \mathbb{R}^{+*})$, i.e. l'équation des ondes conserve la régularité.

Dans le cas général où $f \neq 0$, alors, contrairement au cas du Laplacien, on ne gagne pas deux crans de régularité lorsqu'on passe de f à u . On na voit qu'on ne gagne qu'un cran de régularité.

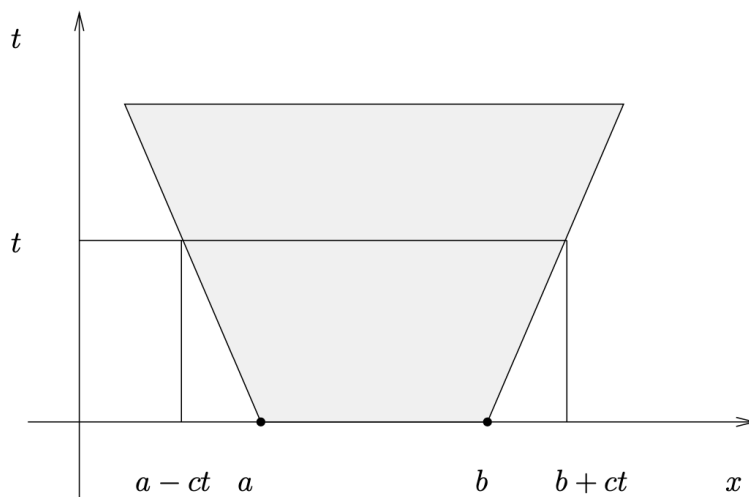


FIGURE 4.2 – Cône de de dépendance.

Pour cela, on suppose que $u_0 = u_1 = 0$ par linéarité de l'équation des ondes, puisque l'influence des données initiales a été étudiée. Alors, on vérifie directement que la transformée de Fourier de u définie par :

$$\hat{u}(\xi, t) = \int_0^{+\infty} u(x, t) e^{-i\xi x} dx, \quad \forall \xi \in \mathbb{R}, \quad \forall t > 0.$$

est solution de :

$$\begin{cases} \frac{\partial^2 \hat{u}}{\partial t^2} + (c\xi)^2 \hat{u} = \hat{f}, \\ \hat{u}(0) = \frac{\partial \hat{u}}{\partial t}(0) = 0. \end{cases}$$

d'où on déduit que

$$\hat{u}(\xi, t) = a(t) \cos(c\xi t) + b(t) \sin(c\xi t)$$

avec, d'après la méthode de variation des constantes :

$$a'(t) \cos(c\xi t) + b'(t) \sin(c\xi t) = 0.$$

Il en résulte :

$$\frac{\partial \hat{u}}{\partial t} = -c\xi a \sin(c\xi t) + c\xi b \cos(c\xi t)$$

$$\begin{aligned}\frac{\partial^2 \hat{u}}{\partial t^2} &= -c\xi a' \sin(c\xi t) + c\xi b' \cos(c\xi t) - (c\xi)^2 \underbrace{(a \cos(c\xi t) + b \sin(c\xi t))}_{=\hat{u}(\xi, t)} \\ &\Rightarrow \frac{\partial^2 \hat{u}}{\partial t^2} + (c\xi)^2 \hat{u} = \hat{f} = -c\xi a' \sin(c\xi t) + c\xi b' \cos(c\xi t).\end{aligned}$$

On en déduit que a' et b' sont solutions du système :

$$\begin{cases} a' \cos(c\xi t) + b' \sin(c\xi t) = 0, \\ -a' \sin(c\xi t) + b' \cos(c\xi t) = \frac{\hat{f}}{c\xi} \end{cases}$$

i.e. :

$$a'(t) = -\frac{\hat{f}(\xi, t)}{c\xi} \sin(c\xi t), \quad b'(t) = \frac{\hat{f}(\xi, t)}{c\xi} \cos(c\xi t)$$

Finalement :

$$\begin{aligned}\hat{u}(\xi, t) &= a_0 \cos(c\xi t) + b_0 \sin(c\xi t) + \\ &+ \int_0^t \frac{\hat{f}(\xi, s)}{c\xi} (-\cos(\xi t) \sin(\xi s) + \sin(c\xi t) \cos(c\xi s)) ds = \\ &= \int_0^t \frac{\sin(c\xi(t-s))}{c\xi} \hat{f}(\xi, s) ds, \quad \forall \xi \in \mathbb{R}, \quad \forall t > 0.\end{aligned}$$

On en déduit :

$$c \frac{\widehat{\partial u}}{\partial x}(\xi, t) = ic\xi \hat{u}(\xi, t) = i \int_0^t \sin(c\xi(t-s)) \hat{f}(\xi, s) ds, \quad \forall \xi \in \mathbb{R}, \quad \forall t > 0.$$

$$\frac{\partial \hat{u}}{\partial t}(\xi, t) = \int_0^t \cos(c\xi(t-s)) \hat{f}(\xi, s) ds, \quad \forall \xi \in \mathbb{R}, \quad \forall t > 0.$$

d'où, par Cauchy-Schwartz :

$$\begin{aligned}\left| c \frac{\widehat{\partial u}}{\partial x}(\xi, t) \right|^2 &\leq t \int_0^t \|\hat{f}(\xi, s)\|^2 ds \\ \left| \frac{\partial \hat{u}}{\partial t}(\xi, t) \right|^2 &\leq t \int_0^t \|\hat{f}(\xi, s)\|^2 ds\end{aligned}$$

ce qui donne, par l'égalité de Plancherel :

$$\left\| \frac{\partial u}{\partial x}(t) \right\|_{L^2(\mathbb{R})}^2 \leq t \int_0^t \int_{\mathbb{R}} \|f(x, s)\|^2 dx ds$$

$$\left\| \frac{\partial u}{\partial t}(t) \right\|_{L^2(\mathbb{R})}^2 \leq t \int_0^t \int_{\mathbb{R}} \|f(x, s)\|^2 dx ds$$

ce qui montre que

$$f \in L_{\text{loc}}^2(\mathbb{R}^+, L^2(\mathbb{R})) \Rightarrow u \in L^\infty(\mathbb{R}^+, H^1(\mathbb{R})) \quad \text{et} \quad \frac{\partial u}{\partial t} \in L^\infty(\mathbb{R}^+, L^2(\mathbb{R}))$$

Développement en série de Fourier

Soit à résoudre :

$$\begin{cases} \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} - \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} = 0, & 0 < x < 1, \quad t > 0, \\ u(0, t) = u(1, t) = 0, & t > 0, \\ u(x, 0) = u_0(x), \quad \frac{\partial u}{\partial t}(x, 0) = u_1(x), & 0 < x < 1. \end{cases} \quad (4.4)$$

On cherche une solution u sous la forme :

$$u(x, t) = X(x)T(t), \quad x \in]0, 1[, \quad t > 0$$

Après report dans (4.4), on obtient :

$$\frac{X''}{X} = \frac{T''}{T} = \lambda \in \mathbb{R},$$

avec la condition sur le bord :

$$u(0, t) = u(1, t) = 0 \underset{T(t) \neq 0}{\Rightarrow} X(0) = X(1) = 0. \quad (4.5)$$

Si $\lambda = \omega^2 > 0$, alors :

$$X(x) = ae^{\omega x} + be^{-\omega x} \underset{(4.5)}{\equiv} 0$$

ce qui contredit $u \not\equiv 0$. Donc nécessairement : $\lambda = \omega^2 < 0$ et

$$X(x) = a \cos(\omega x) + b \sin(\omega x)$$

avec

$$X(0) = X(1) = 0 \Rightarrow a = 0 \quad \text{et} \quad \omega \in \pi\mathbb{N}.$$

On en déduit :

$$u(x, t) = \sum_{n \geq 1} T_n(t) \underbrace{\sin(n\pi x)}_{=: X_n(x)} =: \sum_{n \geq 1} u_n(x, t) \quad (4.6)$$

On suppose que

$$u_0 \in H_0^1(0,1) \quad \text{et} \quad u_1 \in L^2(0,1) \quad (4.7)$$

sont développables en séries de Fourier sous la forme :

$$u_0(x) = \sum_{n \geq 0} b_n^0 \sin(n\pi x), \quad u_1(x) = \sum_{n \geq 0} b_n^1 \sin(n\pi x),$$

avec, compte tenu de (4.7) :

$$\sum_{n \geq 0} (n\pi)^2 |b_n^0|^2 < +\infty \quad \text{et} \quad \sum_{n \geq 0} |b_n^1|^2 < +\infty$$

Alors les fonctions T_n , $n \geq 0$, dans (4.6) sont, au moins formellement, solutions de

$$\begin{cases} T_n'' + (n\pi)^2 T_n = 0, & t > 0, \\ T_n(0) = b_n^0, \quad T_n'(0) = b_n^1, & n \geq 0. \end{cases} \quad (4.8)$$

On vérifie immédiatement que (4.8) admet pour unique solution :

$$T_n(t) = b_n^0 \cos(n\pi t) + \frac{b_n^1}{n\pi} \sin(n\pi t), \quad t > 0, \quad n \geq 1. \quad (4.9)$$

Proposition 4.2.2. *Soit $u_0 \in H_0^1(0,1)$ et soit $u_1 \in L^2(0,1)$. On suppose que u_0 et u_1 sont développables en séries de Fourier sous la forme :*

$$u_0(x) = \sum_{n \geq 0} b_n^0 \sin(n\pi x), \quad u_1(x) = \sum_{n \geq 0} b_n^1 \sin(n\pi x),$$

Alors, pour tout $T > 0$, la série (4.6), (4.9) converge uniformément dans $\mathcal{C}^0([0, T])$ vers $u \in \mathcal{C}^0([0, T], H_0^1(0,1)) \cap \mathcal{C}^1([0, T], L^2(0,1))$ solution de :

$$u \in \mathcal{C}^0([0, T], H_0^1(0,1)),$$

$$\frac{\partial u}{\partial t} \in \mathcal{C}^0([0, T], L^2(0,1)),$$

$$\frac{d}{dt} \int_0^1 \frac{\partial u(t)}{\partial t} v dx + \int_0^1 \frac{\partial u(t)}{\partial x} v' dx = 0, \quad \forall v \in H_0^1(0,1), \quad \text{dans } \mathcal{D}'(0, T)$$

$$u(0) = u_0, \quad \frac{\partial u}{\partial t}(0) = u_1.$$

Démonstration. Soit $T > 0$. On a : $\forall n \geq 1, \forall x \in]0, 1[, \forall t \in [0, T]$,

$$|u_n(x, t)| \leq |T_n(t)| \leq |b_n^0| + \frac{|b_n^1|}{n\pi}$$

d'où : $\forall n \geq 1, \forall t > 0$,

$$\int_0^1 |u(t)|^2 dx = \sum_{n \geq 1} |T_n(t)|^2 \leq 2 \sum_{n \geq 1} \left(|b_n^0|^2 + \frac{|b_n^1|^2}{(n\pi)^2} \right) < +\infty$$

La série majorante étant convergente, on en déduit que $t \mapsto u(t)$ est somme d'une série de fonctions continues uniformément convergente sur $[0, T]$, donc que $u \in \mathcal{C}^0([0, T], L^2(0, 1))$. De même :

$$\frac{\partial u_n}{\partial x}(x, t) = n\pi T_n(t) \cos(n\pi x), \quad \forall x \in [0, 1], \quad \forall t \in [0, T], \quad \forall n \geq 1$$

donc : $\forall n \geq 1, \forall t > 0$,

$$\int_0^1 \left| \sum_{n \geq 1} \frac{\partial u_n}{\partial x}(t) \right|^2 dx = \sum_{n \geq 1} |T_n(t)|^2 \leq 2 \sum_{n \geq 1} ((n\pi)^2 |b_n^0|^2 + |b_n^1|^2) < +\infty$$

où la série majorante est convergente. On en déduit que la série des dérivées $\sum \frac{\partial u_n}{\partial x}$ est uniformément convergente sur $[0, T]$ et que $u \in \mathcal{C}^0([0, T], H_0^1(0, 1))$ avec

$$\frac{\partial u}{\partial x} = \sum_{n \geq 1} n\pi T_n(t) \cos(n\pi x), \quad \forall t \in [0, T], \quad \text{p.p. en } x \in]0, 1[.$$

D'autre part : $\forall n \geq 1, \forall x \in]0, 1[, \forall t \in [0, T]$,

$$\frac{\partial u_n}{\partial t} = T_n'(t) \sin(n\pi x)$$

avec

$$\begin{aligned} |T_n'(t)|^2 &\leq 2((n\pi)^2 |b_n^0|^2 + |b_n^1|^2) \\ \Rightarrow \int_0^1 \left| \frac{\partial u}{\partial t} \right|^2 dx &= \sum_{n \geq 1} |T_n'(t)|^2 \leq 2 \sum_{n \geq 1} ((n\pi)^2 |b_n^0|^2 + |b_n^1|^2) < +\infty \end{aligned}$$

La série majorante étant convergente, on en déduit que la série des dérivées $\frac{\partial u_n}{\partial t}$ est uniformément convergente sur $[0, T]$ de somme :

$$\frac{\partial u}{\partial t} = \sum_{n \geq 1} \frac{\partial u_n}{\partial t} = \sum_{n \geq 1} T_n'(t) \sin(n\pi x) \quad \forall t \in [0, T], \quad \text{p.p. en } x \in]0, 1[$$

et donc $\frac{\partial u}{\partial t} \in \mathcal{C}^0([0, T], L^2(0, 1))$.

Soit $\varphi \in \mathcal{D}(0, 1)$ et soit $N \geq 1$. Par construction :

$$\sum_{n=1}^N \int_0^1 \frac{\partial^2 u_n(t)}{\partial t^2} \varphi dx + \sum_{n=1}^N \int_0^1 \frac{\partial u_n(t)}{\partial x} \varphi' dx = 0, \quad \forall t > 0.$$

Soit $\phi \in \mathcal{D}(0, T)$. Il en résulte :

$$-\sum_{n=1}^N \int_0^T \phi'(t) \int_0^1 \frac{\partial u_n(t)}{\partial t} \varphi dx dt + \sum_{n=1}^N \int_0^T \phi(t) \int_0^1 \frac{\partial u_n(t)}{\partial x} \varphi' dx dt = 0.$$

avec, par convergence uniforme de la série $\sum u_n$ vers u dans $\mathcal{C}^0([0, T], H_0^1(\Omega))$:

$$\lim_{N \rightarrow +\infty} \sum_{n=1}^N \int_0^T \phi(t) \int_0^1 \frac{\partial u_n(t)}{\partial x} \varphi' dx dt = \int_0^T \phi(t) \int_0^1 \frac{\partial u(t)}{\partial x} \varphi' dx dt,$$

et par convergence uniforme de la série $\sum \frac{\partial u_n}{\partial t}$ vers $\frac{\partial u}{\partial t}$ dans $\mathcal{C}^0([0, T], L^2(\Omega))$:

$$\lim_{N \rightarrow +\infty} \sum_{n=1}^N \int_0^T \phi'(t) \int_0^1 \frac{\partial u_n(t)}{\partial t} \varphi dx dt = \int_0^T \phi'(t) \int_0^1 \frac{\partial u(t)}{\partial t} \varphi dx dt,$$

i.e. :

$$-\int_0^T \phi'(t) \int_0^1 \frac{\partial u(t)}{\partial t} \varphi dx dt + \int_0^T \phi(t) \int_0^1 \frac{\partial u(t)}{\partial x} \varphi' dx dt = 0.$$

i.e. encore, par densité de $\mathcal{D}(0, 1)$ dans $H_0^1(0, 1)$: $\forall v \in H_0^1(0, 1)$, $\forall \phi \in \mathcal{D}(0, T)$,

$$-\int_0^T \phi'(t) \int_0^1 \frac{\partial u(t)}{\partial t} v dx dt + \int_0^T \phi(t) \int_0^1 \frac{\partial u(t)}{\partial x} v' dx dt = 0.$$

Finalement :

$$\frac{d}{dt} \int_0^1 \frac{\partial u(t)}{\partial t} v dx + \int_0^1 \frac{\partial u(t)}{\partial x} v' dx = 0, \quad \forall v \in H_0^1(0, 1), \quad \text{dans } \mathcal{D}'(0, T).$$

□

Proposition 4.2.3. Soit $u_0 \in H_0^1(0, 1)$ t.q. $u_0' \in H^1(0, 1)$ et soit $u_1 \in H^1(0, 1)$. On suppose que u_0 et u_1 sont développables en séries de Fourier sous la forme :

$$u_0(x) = \sum_{n \geq 0} b_n^0 \sin(n\pi x), \quad u_1(x) = \sum_{n \geq 0} b_n^1 \sin(n\pi x),$$

Alors, pour tout $T > 0$, la série (4.6), (4.9) converge uniformément dans $\mathcal{C}^0([0, T])$ vers $u \in \mathcal{C}^0([0, T], H_0^1(0, 1)) \cap \mathcal{C}^2([0, T], L^2(0, 1))$ solution de :

$$\begin{aligned} u &\in \mathcal{C}^0([0, T], H_0^1(0, 1)), \\ \frac{\partial u}{\partial t} &\in \mathcal{C}^0([0, T], H^1(0, 1)), \\ \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} &\in \mathcal{C}^0([0, T], L^2(0, 1)), \\ \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} - \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} &= 0 \quad \text{dans } L^2((0, 1) \times (0, T)) \\ u(0) &= u_0, \quad \frac{\partial u}{\partial t}(0) = u_1. \end{aligned}$$

Démonstration. Par régularité de u_0 et u_1 :

$$\sum_{n \geq 1} ((n\pi)^4 |b_n^0|^2 + (n\pi)^2 |b_n^1|^2) < +\infty.$$

Par le même raisonnement que précédemment, on montre que la série $\sum \frac{\partial^2 u_n}{\partial t^2}$ converge uniformément dans $\mathcal{C}^0([0, T], L^2(0, 1))$ vers $\frac{\partial^2 u}{\partial t^2}$. \square

Proposition 4.2.4. *Sous les hypothèses de la Proposition 4.2.2, l'énergie se conserve au sens suivant :*

$$\frac{1}{2} \left| \frac{\partial u(t)}{\partial t} \right|^2 + \frac{1}{2} \int_0^1 \left| \frac{\partial u(t)}{\partial x} \right|^2 dx = \frac{1}{2} \int_0^1 |u'_0|^2 dx + \frac{1}{2} \int_0^1 |u_1|^2 dx, \quad \forall t \in [0, T].$$

Démonstration. Soit $t > 0$ et soit $n \geq 1$. par définition de T_n :

$$\begin{aligned} 0 &= \int_0^t (T_n''(s)T_n'(s) + (n\pi)^2 T_n(s)T_n'(s)) ds = \\ &= \frac{1}{2} \int_0^t \left(\frac{d}{ds} ((T_n'(s))^2) + (n\pi)^2 (|T_n(s)|^2)' \right) ds \\ &= \frac{1}{2} (|T_n'(t)|^2 + (n\pi)^2 |T_n(t)|^2) - \frac{1}{2} ((b_n^1)^2 + (n\pi)^2 |b_n^0|^2). \end{aligned}$$

On en déduit :

$$\begin{aligned} 0 &= \frac{1}{2} \sum_{n \geq 1} (|T_n'(t)|^2 + (n\pi)^2 |T_n(t)|^2) - \frac{1}{2} \sum_{n \geq 1} ((b_n^1)^2 + (n\pi)^2 |b_n^0|^2) \\ &= \frac{1}{2} \int_0^1 \left| \frac{\partial u(t)}{\partial t} \right|^2 dx + \frac{1}{2} \int_0^1 \left| \frac{\partial u(t)}{\partial x} \right|^2 dx - \frac{1}{2} \int_0^1 |u_1|^2 dx - \frac{1}{2} \int_0^1 |u'_0|^2 dx \end{aligned}$$

\square

4.3 Approximation numérique

On considère les subdivisions :

$$x_0 = 0 < x_1 < \cdots < x_N < x_{N+1} = 1$$

$$t_0 = 0 < t_1 < \cdots < t_n < \cdots$$

supposées régulières de pas $\Delta x > 0$ et $\Delta t > 0$ resp.

Soit $(u_i^n)_{0 \leq i \leq N+1, n \geq 0}$ la suite solution du schéma :

$$\begin{cases} u_i^0 = u_0(x_i), & i = 0, \dots, N+1, \\ v_i^0 = u_1(x_i) - cu'_0(x_i), & i = 1, \dots, N, \\ u_i^1 = \left(1 - c \frac{\Delta t}{\Delta x}\right) u_i^0 + c \frac{\Delta t}{\Delta x} u_{i-1}^0 + \Delta t v_i^0, & i = 1, \dots, N. \end{cases} \quad (4.10)$$

$$\begin{cases} \frac{u_i^{n-1} - 2u_i^n + u_i^{n+1}}{\Delta t^2} - \frac{c^2}{(\Delta x)^2} (u_{i-1}^n - 2u_i^n + u_{i+1}^n) = f(x_i), & i = 1 \dots, N, \quad n \geq 1 \\ u_0^n = u_{N+1}^n = 0, & n \geq 1, \end{cases} \quad (4.11)$$

Remarque 15. L'initialisation (4.10) est le premier pas du schéma :

$$\begin{cases} \frac{v_i^{n+1} - v_i^n}{\Delta t} - c \frac{v_{i+1}^n - v_i^n}{\Delta x} = 0, \\ \frac{u_i^{n+1} - u_i^n}{\Delta t} + c \frac{u_i^n - u_{i-1}^n}{\Delta x} = v_i^n, & i = 1, \dots, N, \quad n \geq 0, \\ v_i^0 = u_1(x_i) + cu'_0(x_i), \quad u_i^0 = u_0(x_i), & i = 1, \dots, N \end{cases}$$

qui découle immédiatement de la réécriture de (4.2) sous la forme :

$$\begin{cases} \frac{\partial v}{\partial t} - c \frac{\partial v}{\partial x} = 0, \\ \frac{\partial u}{\partial t} + c \frac{\partial u}{\partial x} = v, \quad 0 < x < 1 \quad t > 0. \end{cases}$$

Remarque 16. On veut avoir : $u_i^n \sim u(x_i, t_n)$, $i = 1, \dots, N$, $n \geq 0$.

Proposition 4.3.1. *Le schéma (4.10)–(4.11) est consistant d'ordre 2 en temps et en espace.*

Démonstration. Soit $n \geq 1$. On définit l'erreur de consistance ε_i^n au point (x_i, t_n) en posant : $\varepsilon_i^n = \varepsilon(x_i, t_n)$ avec : $\forall x \in [0, 1], \forall t > 0$.

$$\varepsilon(x, t) = \frac{u(x, t - \Delta t) - 2u(x, t) + u(x, t + \Delta t)}{\Delta t^2} + \\ - \frac{c^2}{(\Delta x)^2} (u(x - \Delta x, t) - 2u(x, t) + u(x + \Delta x, t)) - f(x).$$

La formule de Taylor donne directement : $\forall i \in [[1, N]], \forall n \geq 0$,

$$|\varepsilon_i^n| \leq C \left(\left\| \frac{\partial^4 u}{\partial t^4} \right\|_{\infty} (\Delta t)^2 + \left\| \frac{\partial^4 u}{\partial x^4} \right\|_{\infty} (\Delta x)^2 \right), \quad \forall i \in [[1, N]], \quad \forall n \geq 0. \quad (4.12)$$

Pour $n = 0$, on définit l'erreur de consistance au point (x_i, t_0) , i.e. associée à l'étape d'initialisation (4.10) en posant : $\varepsilon_i^0 = \varepsilon_0(x_i)$ où : $\forall x \in [0, 1]$,

$$\varepsilon_0(x) = u(x, \Delta t) - \left(1 - c \frac{\Delta t}{\Delta x} \right) u_0(x) - c \frac{\Delta t}{\Delta x} u_0(x - \Delta x) - \Delta t (u_1(x) + cu_0'(x)). \quad (4.13)$$

On a :

$$\left(1 - c \frac{\Delta t}{\Delta x} \right) u_0(x) + c \frac{\Delta t}{\Delta x} u_0(x - \Delta x) = u_0(x) + c \frac{\Delta t}{\Delta x} (-\Delta x u_0'(x) + O((\Delta x)^2)) \\ = u_0(x) - c \Delta t u_0'(x) + \underbrace{\Delta t O(\Delta x)}_{=O((\Delta t)^2 + (\Delta x)^2)},$$

donc

$$\varepsilon_0(x) = u(x, \Delta t) - u_0(x) + c \Delta t u_0'(x) - c \Delta t u_0'(x) - \Delta t u_1(x) + O((\Delta t)^2 + (\Delta x)^2) \\ = u(x, \Delta t) - u(x, 0) - \Delta t \frac{\partial u}{\partial t}(x, 0) + O((\Delta t)^2 + (\Delta x)^2) = O((\Delta t)^2 + (\Delta x)^2)$$

Dans tous les cas :

$$\varepsilon_i^n = O((\Delta t)^2 + (\Delta x)^2), \quad i = 1, \dots, N, \quad n \geq 0.$$

□

Proposition 4.3.2. *On suppose que*

$$c \frac{\Delta t}{\Delta x} < 1.$$

Alors, le schéma (4.10)–(4.11) est convergent d'ordre 2 en temps et en espace.

Démonstration. Soit $(\mu_i^n)_{n \geq 0}$ une suite de réels et soit z_i^n , $n \geq 0$, $i = 1, \dots, N$, définie par :

$$\begin{cases} \frac{z_i^{n-1} - 2z_i^n + z_i^{n+1}}{\Delta t^2} - \left(\frac{c}{\Delta x}\right)^2 (z_{i-1}^n - 2z_i^n + z_{i+1}^n) = \mu_i^n, & i = 1 \dots, N, \quad n \geq 1 \\ z_0^n = z_{N+1}^n = 0, & n \geq 0, \\ z^0 \in \mathbb{R}^N, \quad z^1 \in \mathbb{R}^N. \end{cases}$$

ce qu'on réécrit sous la forme :

$$\begin{cases} z^{n+1} - z^n = z^n - z^{n-1} - \left(\frac{c\Delta t}{\Delta x}\right)^2 A_N z^n + (\Delta t)^2 \mu^n, & n \geq 0 \\ z_0^n = z_{N+1}^n = 0, & n \geq 0, \\ z^0 \in \mathbb{R}^N, \quad z^1 \in \mathbb{R}^N. \end{cases}$$

Soit $n \geq 0$. On en déduit :

$$(z^{n+1} - z^n) - (z^n - z^{n-1}) + \left(\frac{c\Delta t}{\Delta x}\right)^2 A_N z^n = (\Delta t)^2 \mu^n. \quad (4.14)$$

On pose :

$$v^k = z^{k+1} - z^k, \quad \forall k \geq 0.$$

En multipliant les deux membres de (4.14) par $z^{n+1} - z^{n-1} = v^n + v^{n-1}$, on obtient :

$$\|v^n\|_2^2 - \|v^{n-1}\|_2^2 + \left(\frac{c\Delta t}{\Delta x}\right)^2 A_N z^n \cdot (z^{n+1} - z^{n-1}) = (\Delta t)^2 \mu^n \cdot (z^{n+1} - z^{n-1})$$

i.e., compte tenu de la symétrie de A_N :

$$\begin{aligned} E^n &:= \|v^n\|_2^2 + \left(\frac{c\Delta t}{\Delta x}\right)^2 A_N z^n \cdot z^{n+1} = \|v^{n-1}\|_2^2 + \left(\frac{c\Delta t}{\Delta x}\right)^2 A_N z^{n-1} \cdot z^n + (\Delta t)^2 \mu^n \cdot (v^n + v^{n-1}) \\ &= \underbrace{\|v^0\|_2^2 + \left(\frac{c\Delta t}{\Delta x}\right)^2 A_N z^0 \cdot z^1}_{=E^0} + (\Delta t)^2 \sum_{k=1}^n \mu^k \cdot (v^k + v^{k-1}) \\ &= E^0 + (\Delta t)^2 \mu^1 \cdot v^0 + (\Delta t)^2 \sum_{k=1}^n (\mu^{k+1} + \mu^k) \cdot v^k + (\Delta t)^2 \mu^{n+1} \cdot v^n. \end{aligned}$$

On remarque que :

$$A_N z^n \cdot z^{n+1} = A_N z^n \cdot v^n + A_N z^n \cdot z^n$$

avec : $\forall \alpha > 0$:

$$|A_N z^n \cdot v^n| \leq \frac{\alpha}{2} \|A_N z^n\|_2^2 + \frac{1}{2\alpha} \|v^n\|_2^2.$$

Soit $\alpha > 0$. Il en résulte :

$$E^n \geq \left(1 - \frac{1}{2\alpha} \left(\frac{c\Delta t}{\Delta x}\right)^2\right) \|v^n\|_2^2 + \left(\frac{c\Delta t}{\Delta x}\right)^2 (1 - 2\alpha) A_N z^n \cdot z^n,$$

et on choisit $\alpha \in]0, \frac{1}{2}[$. Alors :

$$1 > \frac{1}{2\alpha} \left(\frac{c\Delta t}{\Delta x}\right)^2 > \left(\frac{c\Delta t}{\Delta x}\right)^2 \Rightarrow 0 < \left(\frac{c\Delta t}{\Delta x}\right)^2 < 1.$$

On remarque que

$$\min_{0 < \alpha < \frac{1}{2}} \left(1 - \frac{1}{2\alpha} \left(\frac{c\Delta t}{\Delta x}\right)^2, 1 - 2\alpha\right)$$

atteint son maximum en $\alpha > 0$ t.q.

$$1 - \frac{1}{2\alpha} \left(\frac{c\Delta t}{\Delta x}\right)^2 = 1 - 2\alpha$$

i.e. en $\alpha = \alpha_0$ solution. de :

$$\frac{1}{2\alpha} \left(\frac{c\Delta t}{\Delta x}\right)^2 = 2\alpha \iff \alpha_0 = \frac{1}{2} \left(\frac{c\Delta t}{\Delta x}\right).$$

On en déduit :

$$E^n \geq \left(1 - \frac{c\Delta t}{\Delta x}\right) (\|v^n\|_2^2 + A_N z^n \cdot z^n) \quad (4.15)$$

En particulier, si $E^0 = 0$, alors :

$$\|v^n\|_2^2 \leq \frac{\sqrt{2}(\Delta t)^2}{\left(1 - \frac{c\Delta t}{\Delta x}\right)} \left(\sum_{k=0}^{n+1} \|\mu^k\|_2^2\right)^{\frac{1}{2}} \left(\sum_{k=0}^n \|v^k\|_2^2\right)^{\frac{1}{2}}, \quad \forall n \geq 0. \quad (4.16)$$

$$\Rightarrow \left(\sum_{k=0}^n \|v^k\|_2^2 \right)^{\frac{1}{2}} \leq \frac{\sqrt{2}t_n \Delta t}{\left(1 - \frac{c\Delta t}{\Delta x}\right)} \left(\sum_{k=0}^{n+1} \|\mu^k\|_2^2 \right)^{\frac{1}{2}}$$

On définit l'erreur de convergence au point (x_i, t_n) , $1 \leq i \leq N$, $n \geq 0$, par :

$$e_i^n = u(x_i, t_n) - u_i^n, \quad i = 1, \dots, N, \quad n \geq 0.$$

Alors, pour le choix $\mu_i^n = \varepsilon_i^n$, $i = 1, \dots, N$, $n \geq 0$, $z^0 = z^1 = 0$, on obtient $z^n = e^n$, $n \geq 2$. et (4.16) s'applique : $\forall n \geq 2$,

$$\|e^n\|_2 \leq \|e^1\|_2 + \left(\sum_{k=0}^{n-1} \|e^{k+1} - e^k\|_2^2 \right)^{\frac{1}{2}} \stackrel{(4.12)}{\leq} \|e^1\|_2 + \frac{\sqrt{2}t_n \Delta t}{\left(1 - \frac{c\Delta t}{\Delta x}\right)} \left(\sum_{k=0}^{n+1} \|\mu^k\|_2^2 \right)^{\frac{1}{2}}$$

En particulier : $\forall n \geq 2$,

$$\sup_{n\Delta t \leq T} \|e^n\|_2 \leq C \left(1 + \frac{\sqrt{2}T\Delta t}{\left(1 - \frac{c\Delta t}{\Delta x}\right)} \right) ((\Delta t)^2 + (\Delta x)^2)$$

□

Proposition 4.3.3. *Si $f = 0$ dans le schéma (4.11), alors l'énergie est conservée. Plus précisément, si on définit l'énergie discrète au temps t_n , $n \geq 0$, par :*

$$E^n := \|u^n - u^{n-1}\|_2^2 + \left(\frac{c\Delta t}{\Delta x} \right)^2 A_N u^n \cdot u^{n-1},$$

alors : $E^{n+1} = E^n$, $\forall n \geq 0$.

Démonstration. Soit $n \geq 0$. Si $f = 0$ alors :

$$(u^{n+1} - u^n) - (u^n - u^{n-1}) + \left(\frac{c\Delta t}{\Delta x} \right)^2 A_N u^n = 0.$$

Après multiplication des deux membres de cette égalité par $u^{n+1} - u^{n-1} = (u^{n+1} - u^n) + (u^n - u^{n-1})$ on obtient :

$$\|u^{n+1} - u^n\|^2 - \|u^n - u^{n-1}\|^2 + \left(\frac{c\Delta t}{\Delta x} \right)^2 A_N u^n \cdot (u^{n+1} - u^{n-1}) = 0.$$

On conclut grâce à la symétrie de A_N .

□

Remarque 17. Avec les notations de la Proposition 4.3.3, si on pose $v^n = u^{n+1} - u^n$, alors

$$E^n = \|v^n\|_2^2 + \left(\frac{c\Delta t}{\Delta x}\right)^2 A_N v^n \cdot u^{n-1} + \left(\frac{c\Delta t}{\Delta x}\right)^2 A_N u^{n-1} \cdot u^{n-1}$$

et le même raisonnement que pour (4.15) conduit à :

$$E^n \geq \left(1 - \frac{c\Delta t}{\Delta x}\right) (\|v^n\|_2^2 + A_N u^n \cdot u^n).$$

Proposition 4.3.4. *Le schéma (4.10)–(4.11) est stable au sens de Von Neumann ssi $\frac{c\Delta t}{\Delta x} < 1$. Si de plus*

$$u_j^0 = \sum_{k \in \mathbb{Z}} c_k^0 e^{ikj\Delta x} \quad \text{et} \quad u_j^1 = \sum_{k \in \mathbb{Z}} c_k^1 e^{ijk\Delta x}$$

alors :

$$u_j^n = \sum_{k \in \mathbb{Z}} c_k^n e^{ikj\Delta x}$$

avec

$$c_k^n = a_k e^{in\theta_k} + b_k e^{-in\theta_k}, \quad \forall k \in \mathbb{Z}, \quad n \geq 0 \quad (4.17)$$

où les constantes a_k, b_k, θ_k ne dépendent que de $\Delta t, \Delta x$, et $k \in \mathbb{Z}$, et où

$$\theta_k \underset{(\Delta t, \Delta x) \rightarrow (0,0)}{\sim} ckt_n, \quad \forall n \geq 0.$$

Démonstration. On vérifie directement que

$$\begin{pmatrix} c_k^n \\ c_k^{n+1} \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 2 - \alpha(k)^2 \end{pmatrix}}_{=: S(k)} \begin{pmatrix} c_k^{n-1} \\ c_k^n \end{pmatrix} = (S(k))^n \begin{pmatrix} c_k^0 \\ c_k^1 \end{pmatrix}$$

où :

$$\alpha(k) = 2 \frac{c\Delta t}{\Delta x} \sin\left(\frac{k\Delta x}{2}\right) \underset{(\Delta t, \Delta x) \rightarrow (0,0)}{\sim} ck\Delta t.$$

Le polynôme caractéristique de $S(k)$ est :

$$X^2 + (\alpha(k)^2 - 2)X + 1$$

de discriminant

$$\Delta = (\alpha(k)^2 - 2)^2 - 4 < 0.$$

On pose :

$$\alpha(k)^2 - 2 = 2 \cos \theta_k$$

et alors on trouve que les valeurs propres de $S(k)$ sont :

$$\pm e^{\pm i\theta_k}.$$

On remarque aussi que :

$$\alpha(k)^2 = 4 \left(\cos \left(\frac{\theta_k}{2} \right) \right)^2$$

ce qui est licite ssi $c \frac{\Delta t}{\Delta x} < 1$. Les valeurs propres de $S(k)$ s'écrivent : $e^{\pm i\theta_k}$ avec

$$e^{\pm i\theta_k} = 1 - \frac{\alpha(k)^2}{2} \pm \sqrt{1 - \left(1 - \frac{\alpha(k)^2}{2}\right)^2}.$$

On en déduit :

$$\tan \theta_k = \frac{\sqrt{1 - \left(1 - \frac{\alpha(k)^2}{2}\right)^2}}{1 - \frac{\alpha(k)^2}{2}} \underset{(\Delta t, \Delta x) \rightarrow (0,0)}{\sim} \alpha(k) \underset{(\Delta t, \Delta x) \rightarrow (0,0)}{\rightarrow} 0$$

donc

$$\theta_k \underset{(\Delta t, \Delta x) \rightarrow (0,0)}{\sim} \alpha(k).$$

Finalement, on en déduit (4.17) avec :

$$n\alpha(k) \underset{(\Delta t, \Delta x) \rightarrow (0,0)}{\sim} ckn\Delta t = ckt_n.$$

□

Schéma centré

Soit $\theta \in [0, 1]$ et soit $(u_i^n)_{0 \leq i \leq N+1, n \geq 0}$ la suite solution du schéma centré :

$$\begin{cases} \frac{u_i^{n-1} - 2u_i^n + u_i^{n+1}}{\Delta t^2} + \frac{c^2}{(\Delta x)^2} \left(A_N \left(\frac{\theta}{2}(u^{n+1} + u^{n-1}) + (1-\theta)u^n \right) \right)_i = f(x_i), \\ u_0^n = u_{N+1}^n = 0, \quad i = 1 \dots, N, \quad n \geq 1 \end{cases} \quad (4.18)$$

initialisé par (4.10).

Proposition 4.3.5. *Le schéma centré (4.10), (4.18) est consistant d'ordre 2 en temps et en espace, pour tout $\theta \in [0, 1]$.*

Démonstration. On définit l'erreur de consistance au point (x_i, t_n) par : $\varepsilon_i^n = \varepsilon_0(x_i)$ si $n = 0$ avec ε_0 définie par (4.13), et par $\varepsilon_i^n = \varepsilon(x_i, t_n)$ si $n \geq 1$ avec : $\forall x \in [0, 1], \forall t > 0$,

$$\begin{aligned} \varepsilon(x, t) &= \frac{1}{(\Delta t)^2} (u(x, t + \Delta t) - 2u(x, t) + u(x, t - \Delta t)) + \\ &+ \frac{c^2}{(\Delta x)^2} A_N \left(\frac{\theta}{2} (u(x, t + \Delta t) + u(x, t - \Delta t)) + (1 - \theta)u(x, t) \right) - f(x) \end{aligned}$$

La formule de Taylor donne :

$$\begin{aligned} \varepsilon(x, t) &= \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} - f(x) - \frac{\theta}{2} \left(\frac{\partial^2 u}{\partial x^2}(x, t + \Delta t) + \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}(x, t - \Delta t) \right) - (1 - \theta) \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}(x, t) + O((\Delta x)^2) \\ &= \theta \left(\frac{\partial^2 u}{\partial t^2} - f(x) - \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}(x, t) \right) + O((\Delta t)^2) + O((\Delta x)^2) = O((\Delta t)^2) + O((\Delta x)^2). \end{aligned}$$

On conclut comme dans la Proposition 4.3.1. \square

Proposition 4.3.6. *Soit $\theta \in [0, 1[$. On suppose que*

$$\frac{c\Delta t}{\Delta x} < \frac{1}{\sqrt{1 - \theta}}.$$

Alors, le schéma centré (4.10), (4.18) est convergent d'ordre 2 en temps et en espace, pour tout $\theta \in [0, 1]$.

Démonstration. Soit $(\mu_i^n)_{n \geq 0}$ une suite de réels et soit z_i^n , $n \geq 0$, $i = 1, \dots, N$, définie par :

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{z_i^{n-1} - 2z_i^n + z_i^{n+1}}{\Delta t^2} + \frac{c^2}{(\Delta x)^2} \left(A_N \left(\frac{\theta}{2} (z^{n+1} + z^{n-1}) + (1 - \theta)z^n \right) \right)_i = \mu_i^n, \\ z_0^n = z_{N+1}^n = 0, \quad n \geq 0, \\ z^0 \in \mathbb{R}^N, \quad z^1 \in \mathbb{R}^N. \end{array} \right.$$

Soit $n \geq 1$. On pose :

$$v_i^n = z_i^{n+1} - z_i^n.$$

On a :

$$E^n := \|v^n\|_2^2 + \frac{\theta}{2} \left(\frac{c\Delta t}{\Delta x} \right)^2 A_N v^n \cdot v^n + (1 - \theta) \left(\frac{c\Delta t}{\Delta x} \right)^2 A_N z^n \cdot z^{n+1} = E^{n-1} + \mu^n \cdot (v^n + v^{n-1})$$

et

$$E^n \geq \left(1 - \sqrt{1 - \theta \frac{c\Delta t}{\Delta x}}\right) (\|v^n\|_2^2 + A_N z^n \cdot z^n)$$

On conclut comme dans la Proposition 4.3.2 avec $\frac{c\Delta t}{\Delta x}$ par $\sqrt{1 - \theta \frac{c\Delta t}{\Delta x}}$ \square

Schéma implicite non centré

Soit $(u_i^n)_{0 \leq i \leq N+1, n \geq 0}$ la suite solution du schéma implicite non centré :

$$\begin{cases} \frac{u_i^{n-1} - 2u_i^n + u_i^{n+1}}{\Delta t^2} + \frac{c^2}{(\Delta x)^2} (A_N u^{n+1})_i = f(x_i), \\ u_0^n = u_{N+1}^n = 0, \quad i = 1 \dots, N, \quad n \geq 1 \end{cases} \quad (4.19)$$

initialisé par (4.10).

Proposition 4.3.7. *Le schéma implicite non centré (4.10), (4.19) est consistant d'ordre 1 en temps et d'ordre 2 en espace.*

Démonstration. On définit l'erreur de consistance au point (x_i, t_n) par :

$$\varepsilon_i^n = \begin{cases} \varepsilon(x_i, t_n), & i = 1, \dots, N \quad \text{si } n \geq 1, \\ \varepsilon^0(x_i), & i = 1, \dots, N \quad \text{si } n = 0, \end{cases}$$

où ε^0 , est définie par (4.13), et où : $\forall x \in [0, 1], \forall t > 0$,

$$\begin{aligned} \varepsilon(x, t) &= \frac{1}{(\Delta t)^2} (u(x, t + \Delta t) - 2u(x, t) + u(x, t - \Delta t)) + \\ &+ \left(\frac{c}{\Delta x}\right)^2 (-u(x - \Delta x, t + \Delta t) + 2u(x, t + \Delta t) - u(x + \Delta x, t + \Delta t)) - f(x). \end{aligned}$$

La formule de Taylor donne :

$$\begin{aligned} \varepsilon(x, t) &= \frac{\partial^2 u}{\partial t^2}(x, t) + O((\Delta t)^2) - c^2 \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}(x, t + \Delta t) + O((\Delta x)^2) - f(x) \\ &= O(\Delta t) + O(\Delta x)^2. \end{aligned}$$

\square

Proposition 4.3.8. *Le schéma implicite non centré (4.10), (4.19) est convergent d'ordre 1 en temps et d'ordre 2 en espace.*

Démonstration. Soit $(\mu_i^n)_{n \geq 0}$ une suite de réels et soit z_i^n , $n \geq 0$, $i = 1, \dots, N$, définie par :

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{z_i^{n-1} - 2z_i^n + z_i^{n+1}}{\Delta t^2} + \frac{c^2}{(\Delta x)^2} (A_N z^{n+1})_i = \mu_i^n, \\ z_0^n = z_{N+1}^n = 0, \quad n \geq 0, \\ z^0 \in \mathbb{R}^N, \quad z^1 \in \mathbb{R}^N. \end{array} \right.$$

On pose

$$v^n = z^{n+1} - z^n,$$

Alors :

$$\begin{aligned} E^n &:= \|v^n\|_2^2 + \left(\frac{c\Delta t}{\Delta x}\right)^2 A_N z^{n+1} \cdot z^{n+1} = E^{n-1} - \|v^n - v^{n-1}\|_2^2 - \left(\frac{c\Delta t}{\Delta x}\right)^2 A_N v^n \cdot v^n + 2\mu^n \cdot v^n \\ &\leq E^{n-1} + 2\mu^n \cdot v^n \leq E^0 + 2 \sum_{k=0}^n \mu^k \cdot v^k. \end{aligned}$$

On en déduit : si $E^0 = 0$,

$$\begin{aligned} \|v^n\|_2^2 &\leq E^0 + 2 \left(\sum_{k=0}^n \|\mu^k\|_2^2 \right)^{\frac{1}{2}} \left(\sum_{k=0}^n \|v^k\|_2^2 \right)^{\frac{1}{2}} \\ &\Rightarrow \left(\sum_{k=0}^n \|v^k\|_2^2 \right)^{\frac{1}{2}} \leq 2 \left(\sum_{k=0}^n \|\mu^k\|_2^2 \right)^{\frac{1}{2}} \end{aligned}$$

On conclut comme dans la Proposition 4.3.1 compte tenu de la Proposition 4.3.7. \square

Bibliographie

- [1] Robert Dautray, Jacques-Louis Lions. Analyse mathématique et calcul numérique pour les sciences et les techniques, Tome 3, Masson, Paris, 1985. *Chapitres XIV.3, XV.4 et XX.3.*