

compte

Feuille-réponse du TP 3
Introduction aux équations différentielles ordinaires
solutions approchés par la méthode d'Euler

1 Exercices sur table

Exercice 1. : On modélise l'évolution de la population des baleines de l'océan atlantique par la dynamique suivante :

$$y' = 0,08y \left(1 - \frac{y}{400000}\right)$$

1. De quel type de modèle s'agit-il ? Que représentent les constantes 0,08 et 400000 ?

On reconnaît un modèle logistique, de la forme $y' = r y \left(1 - \frac{y}{K}\right)$ où $r = 0,08$ est le taux de croissance intrinsèque et $K = 400\,000$ est la capacité biotique de la population de baleines.

2. A l'issue d'une longue période de surexploitation, on estime que l'effectif de cette population de baleine est tombé à 60000. En supposant qu'on interdit alors son exploitation, calculer, au moyen de la méthode d'Euler, une approximation de son évolution y_0, y_1, y_2, \dots en prenant un pas de temps $h = 1$. On rappelle que la méthode d'Euler pour l'équation $y' = f(y)$ s'écrit :

$$\begin{cases} t_n = t_{n-1} + h \\ y_n = y_{n-1} + h f(y_{n-1}) \end{cases} \quad (1)$$

Indiquer votre réponse puis présenter succinctement les calculs qui vous y ont conduit ; vous pourrez utiliser que $f(60000) = 4080$ et $f(64080) = 4305,1507$

On trouve : $y_0 = 60000$ $y_1 = 64\,080$ $y_2 = 68\,385,1507$

En effet :

$$y_1 = y_0 + h \underset{h=1}{f(y_0)} = 60\,000 + f(60\,000) = 60\,000 + 4\,080 = 64\,080.$$

et

$$y_2 = y_1 + h \underset{h=1}{f(y_1)} = 64\,080 + f(64\,080) = 64\,080 + 4\,305,1507 = 68\,385,1507.$$

3. Que dire de $\lim_{n \rightarrow \infty} y_n$?

La suite $(y_n)_{n \geq 0}$ dépend du pas h et, si h est très petit, (y_n) est très proche de la solution $y(t_n)$ au point t_n .
 Lorsque $t \rightarrow +\infty$, $y(t)$ tend vers la capacité totale que K . Donc, si le pas h est suffisamment petit, ce sera aussi le cas de y_n qui tendra comme $y(t_n)$ vers K . Néanmoins, pour un h fixé (surtout s'il n'est pas 'petit'), on ne peut être sûr que $y_n \rightarrow K$ quand $n \rightarrow \infty$.

Exercice 2. : On étudie l'équation différentielle linéaire autonome $y' = -2y$.

1. Indiquer quel est l'ensemble des solutions de cette équation. Vérifier que $y = 0$ est une solution particulière (et un équilibre) et indiquer quelle est la solution $y(t)$ de condition initiale $y(0) = 2$.

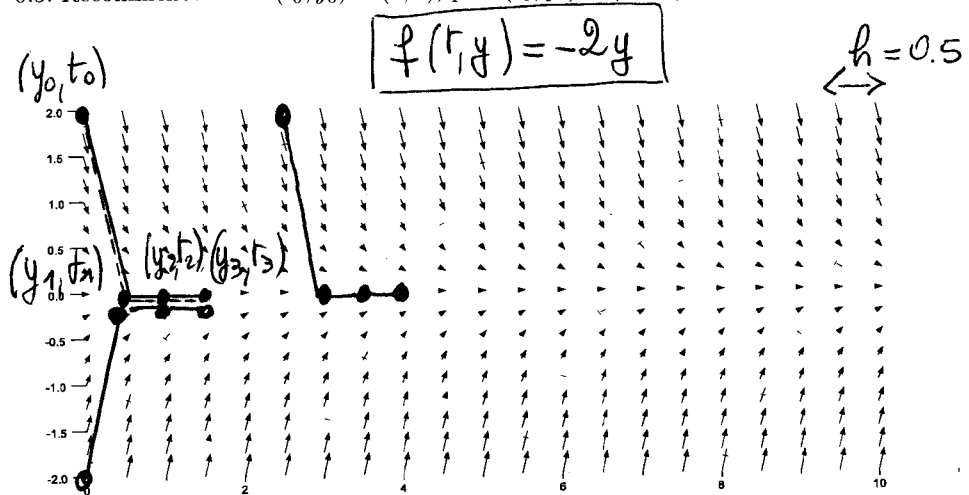
• D'après le cours, on sait que l'ensemble des solutions de cette équation linéaire s'écrit

$$S = \{ y(t) = C e^{-2t} \mid C \in \mathbb{R} \}.$$

• $y = 0$ est une solution particulière de $y' = -2y$ car, quand $y = 0$, $y' = 0$ et donc on a bien $y' = -2y$. C'est un équilibre.

• Parmi les solutions formant l'ensemble S , celle qui vaut 2 en $t = 0$ est $y(t) = 2 e^{-2t}$ (celle telle que $C = 2$).

2. Représenter la solution approchée issue de $(t_0, y_0) = (0, 2)$ obtenue par la méthode d'Euler avec un pas $h = 0.5$. Recommencer avec $(t_0, y_0) = (5, 2)$, puis $(t_0, y_0) = (0, -2)$. Qu'observez-vous?



Cas où $y_0 = 2$:

$$\begin{aligned} y_1 &= y_0 + h f(y_0) \\ &= 2 + 0.5 f(2) \\ &= 2 + 0.5 (-4) \\ &= 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} y_2 &= y_1 + h f(y_1) \\ &= 0 + 0.5 f(0) \\ &= 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} y_3 &= y_2 + h f(y_2) \\ &= 0 \end{aligned}$$

Cas où $y_0 = -2$

$$\begin{aligned} y_1 &= y_0 + h f(y_0) \\ &= -2 + 0.5 f(-2) \\ &= -2 + 0.5 (4) \\ &= 0 \end{aligned}$$

$$y_2 = 0$$

$$y_3 = 0$$

Cas où $t_0 = 5, y_0 = 2$

$$\begin{aligned} y_1 &= y_0 + h f(y_0) \\ &= \dots = 0 \end{aligned}$$

$$y_2 = 0$$

$$y_3 = 0$$

} \hat{m} calculs

2 Exercices au moyen de Scilab

Exercice 3. : On poursuit l'étude de l'équation différentielle linéaire autonome $y' = -2y$.

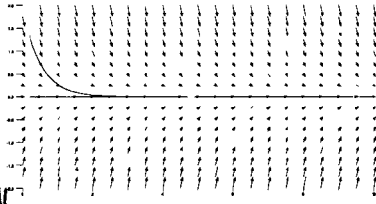
1. Les lignes suivantes permettent de tracer, dans la fenêtre numérotée 0 le champ de vecteurs de la question précédente associé à cette équation en traçant, en tout point (t, y) du plan un vecteur proportionnel à $(1, -2y)$ et donc tangent à la solution de l'équation différentielle passant par ce point.

```
function ff=ff(t,y); ff=1; endfunction;
function gg=gg(t,y); gg=-2*y; endfunction;
tt=0:0.5:10; yy=-2:0.25:2;
taille=size(tt); taille_tt=taille(2);
taille=size(yy); taille_yy=taille(2);
for i=1:taille_tt
    for j=1:taille_yy
        horiz(i,j)=ff(xx(i),yy(j)); verti(i,j)=gg(xx(i),yy(j));
    end
end
champ(tt,yy,horiz,verti);
```

Selon la question précédente, quelles courbes issues des points $(0,0)$ et $(0,2)$ sont tangentes à ce champ ?

Les courbes tangentes au champ sont les solutions de l'équation. On a calculé les solutions de condition initiale $(0,0)$ et $(0,2)$ et on a trouvé $y(t) = 0$ solution constante nulle (l'équilibre) et $y(t) = 2e^{-2t}$ (qui vérifie $y(0) = 2$)

2. Quelles instructions Scilab permettent de représenter ces deux solutions comme sur la figure ci-dessous



Pour $tt = 0:0.5:10$
et gg définie comme en 1.,
on pose

```
yy = ode(2, 0, tt, gg);
plot(tt, yy)
```

pour représenter le
graphe de la solution $y(t) = 2e^{-2t}$

3. L'instruction `champ` comporte 4 arguments obligatoires (et d'autres facultatifs). Étudier à quoi correspondent ces arguments dans l'aide en ligne puis faites les deux expériences suivantes en expliquant ce que vous observez :

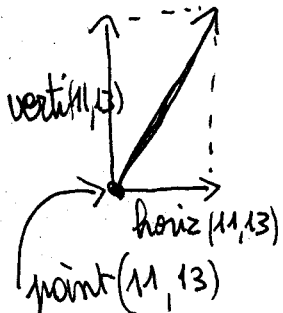
- remplacer la liste des ordonnées `yy` par `-5:1:5`
- remplacer le pas de temps et d'espace par `0.4`

Dans l'instruction `champ(tt, yy, horiz, verti)`, l'argument `tt` permet de choisir l'échelle et le nombre de vecteurs dans la largeur et l'argument `yy` l'échelle et le nombre de vecteurs dans la hauteur. Ainsi si `yy = -5:1:5`, il y aura verticalement entre -5 et 5, 11 lignes de vecteurs, espacées de 1 en 1.

4. Revenir au tracé original du champ de vecteurs. Que représente géométriquement `horiz(11), verti(13)` ?

`horiz(11, 13)` et `verti(11, 13)` représentent respectivement la 1^{ère} coordonnée et la 2^{ème} coordonnée du vecteur du champ de vecteurs placé dans la 11^{ème} ligne et la 13^{ème} colonne de vecteurs.

De m^{ême} on peut représenter la solution nulle on remplace le "2" dans `ode` par un "0".



Exercice 4. : On étudie à présent l'équation différentielle $y' = -2y + 5 \cos t$.

- Tracer le champ de vecteurs associé en choisissant les intervalles $0:0.5:15$ pour t et $-5:0.5:5$ pour y . Qu'observez-vous concernant la dynamique des solutions de cette équation?

Sur la figure obtenue (mê code que en 3. question, en remplaçant gg par $\bar{g}\bar{g}$), on observe qu'une solution oscille et que les solutions éloignées s'en rapprochent presque verticalement. On reconnaît "l'équilibre dynamique" étudié au TP2.

fonction $\bar{g}\bar{g} = \bar{g}\bar{g}(t, y)$; $\bar{g}\bar{g} = -2 * y + 5 * \cos(t)$; end fonction;

- Rappeler les valeurs trouvées des deux constantes A et B telles que $y(t) = A \cos t + B \sin t$ soit une solution particulière de l'équation. Quelle est la condition initiale de cette solution particulière. Représentez cette solution sur votre figure et donnez ci-dessous le code utilisé pour la tracer.

On a obtenu $A=2$ et $B=1$, ce qui correspond à la solution particulière $y^*(t) = 2 \cos t + \sin t$. En $t=0$, $y^*(0) = 2$. Pour représenter le graphe de $y^*(t)$ sur la figure, on pose

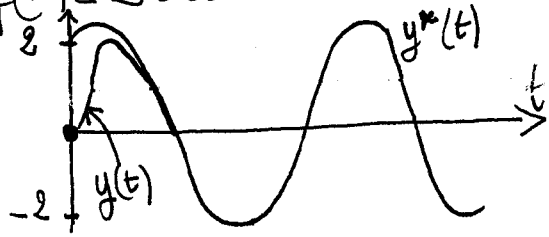
$yy = ode(2, 0, tt, \bar{g}\bar{g})$;
 $plot(tt, yy)$

- Indiquer quel est l'ensemble des solutions de l'équation différentielle considérée et préciser laquelle vaut 0 à l'instant $t = 0$. La tracer sur la figure.

$y' = -2y + 5 \cos t$ est une équation linéaire dont on connaît une solution particulière $y^*(t)$. Donc l'ensemble de ses solutions est

$$\{ y(t) = y^*(t) + C e^{-2t} \quad C \in \mathbb{R} \}$$

Comme $y^*(0) = 2$, c'est le choix $C = -2$ qui donne une solution $y(t) = 2 \cos t + \sin t - 2 e^{-2t}$ qui vaut 0 en $t=0$.



Exercice 5. : Champs autonomes / non autonomes Le champs de vecteurs associé à l'équation $y' = -2y$ est invariant par translation horizontale. Est-ce aussi le cas pour celui qui est associé à l'équation $y' = -2y + 5 \cos t$? Expliquer pourquoi.

Le champs de vecteurs associé à l'équation $y' = -2y$ présente des lignes de vecteurs constants (la direction ne change pas lorsque t varie) alors que celui qui est associé à $y' = -2y + 5 \cos t$ présente des lignes de vecteurs qui varient et ne restent pas constants: les coordonnées de ces vecteurs dépendent de t .