

COURS 14

Schéma de Runge et Kutta *(ii)*

- 1) Construction du schéma
- 2) Une application

① Construction du schéma.

- Le schéma de Runge et Kutta (d'ordre 4; nous ne nous intéressons dans cette leçon qu'à ce cas particulier) est issu d'un savoir-faire spécifique que nous allons découvrir rapidement. Rappelons qu'il s'agit d'approcher la solution de l'équation différentielle

$$(1) \quad \frac{du}{dt} = f(u(t)), \quad t \geq 0$$

où $u(t) \in \mathbb{R}^m$ pour fixer les idées et $f: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^m$ est une fonction assez régulière.

- on introduit un pas de temps Δt , on pose

$$(2) \quad t^j = j \Delta t, \quad j \in \mathbb{N}, \quad \Delta t > 0$$

et on cherche un algorithme pour approcher $u(t^j)$:

$$(3) \quad u^j \approx u(t^j), \quad j \in \mathbb{N}.$$

- Le schéma de Runge et Kutta consiste à intégrer l'équation (1) entre t^j et t^{j+1} .

$$(4) \quad u(t^{j+1}) - u(t^j) = \int_{t^j}^{t^{j+1}} f(u(t)) dt$$

puis à approcher l'intégrale au membre de droite de (4) par la formule de Simpson :

$$(5) \int_{t^j}^{t^{j+1}} f(u(t)) dt \approx \frac{\Delta t}{6} \left(f(u(t^j)) + 4f\left(u\left(t^j + \frac{\Delta t}{2}\right)\right) + f(u(t^{j+1})) \right)$$

on a donc

$$(6) u(t^{j+1}) - u(t^j) \approx \frac{\Delta t}{6} \left[f(u(t^j)) + 4f\left(u\left(t^j + \frac{\Delta t}{2}\right)\right) + f(u(t^{j+1})) \right]$$

- La relation (6) est a priori peu exploitable pour construire un schéma ; même si on remplace $u(t^j)$ par u^j , $u(t^{j+1})$ par u^{j+1} et qu'on suppose l'égalité, la valeur $u\left(t^j + \frac{\Delta t}{2}\right)$ est mal déterminée. Nous allons l'approcher plusieurs fois pour construire le schéma de Runge et Kutta.
- Nous utilisons d'abord un schéma explicite d'Euler entre les instants t^j et $t^j + \frac{\Delta t}{2}$:

$$(7) u\left(t^j + \frac{\Delta t}{2}\right) \approx \tilde{u}^{j+1/2} = u(t^j) + \frac{\Delta t}{2} f(u(t^j))$$

Puis nous utilisons cette valeur $\tilde{u}^{j+1/2}$ pour fabriquer une nouvelle approximation au même instant intermédiaire :

$$(8) u\left(t^j + \frac{\Delta t}{2}\right) \approx \tilde{u}^{j+1/2} = u(t^j) + \frac{\Delta t}{2} f(\tilde{u}^{j+1/2})$$

La relation (8) reste une représentation qui se calcule explicitement en fonction de $u(t^j)$. On évalue d'abord

$\tilde{u}^{j+1/2}$ à l'aide de la relation (7). Une fois cette première valeur intermédiaire connue, on trouve $\tilde{u}^{j+1/2}$ grâce à la relation (8).

- Nous évaluons ensuite une première approximation \tilde{u}^{j+1} de $u(t^{j+1})$ à l'instant suivant à l'aide d'une formule du point milieu:

$$(9) \quad u(t^{j+1}) - u(t^j) = \int_{t^j}^{t^{j+1}} f(u(t)) dt \approx \Delta t f(u(t^j + \frac{\Delta t}{2}))$$

et nous remplaçons dans (9) $u(t^j + \frac{\Delta t}{2})$ par l'approximation $\tilde{u}^{j+1/2}$ calculée à la relation (8). Il vient

$$(10) \quad \tilde{u}^{j+1} = u(t^j) + \Delta t f(\tilde{u}^{j+1/2}).$$

- Le calcul final utilise la formule de Simpson (6). On approche $4 f(u(t^j + \frac{\Delta t}{2}))$ par la moyenne suivante:

$$(11) \quad 4 f(u(t^j + \frac{\Delta t}{2})) \approx 2 f(\tilde{u}^{j+1/2}) + 2 f(\tilde{u}^{j+1/2})$$

puis $f(u(t^{j+1}))$ par $f(\tilde{u}^{j+1})$:

$$(12) \quad f(u(t^{j+1})) \approx f(\tilde{u}^{j+1}).$$

La solution exacte $u(t)$ de (1) vérifie donc

$$(13) \quad u(t^{j+1}) - u(t^j) \approx \frac{\Delta t}{6} [f(u(t^j)) + 2f(\tilde{u}^{j+1/2}) + 2f(\tilde{u}^{j+1/2}) + f(\tilde{u}^{j+1})]$$

avec $\tilde{u}^{j+1/2}$, $\tilde{u}^{j+1/2}$ et \tilde{u}^{j+1} calculés à l'aide des

relations (7), (8) et (10) respectivement.

- Le schéma de Runge Kutta remplace la valeur exacte $u(t^j)$ (inconnue) par son approximation u^j . On a donc :

$$(14) \quad \tilde{u}^{j+1/2} = u^j + \frac{\Delta t}{2} f(u^j)$$

$$(15) \quad \tilde{\tilde{u}}^{j+1/2} = u^j + \frac{\Delta t}{2} f(\tilde{u}^{j+1/2})$$

$$(16) \quad \tilde{u}^{j+1} = u^j + \Delta t f(\tilde{\tilde{u}}^{j+1/2})$$

$$(17) \quad u^{j+1} = u^j + \frac{\Delta t}{6} [f(u^j) + 2f(\tilde{u}^{j+1/2}) + 2f(\tilde{\tilde{u}}^{j+1/2}) + f(\tilde{u}^{j+1})].$$

Les relations (14) à (17) définissent bien un algorithme explicite. Une fois u^j , Δt et f connus, les relations (14) (15) (16) et (17) permettent le calcul de proche en proche de $\tilde{u}^{j+1/2}$, $\tilde{\tilde{u}}^{j+1/2}$, \tilde{u}^{j+1} puis u^{j+1} .

② Une application

- Nous appliquons le schéma de Runge et Kutta pour un modèle linéaire

$$(18) \quad \frac{dw}{dt} = A \cdot w(t), \quad w(t) \in \mathbb{R}^m,$$

avec A matrice fixe carrée d'ordre m . Si $w(t^j)$ est connu, on sait (voir le cours de mathématiques générales) qu'alors $w(t^{j+1})$ peut s'exprimer

comme

$$(19) \quad w(t^{j+1}) = e^{\Delta t A} \cdot w(t^j)$$

avec la matrice $e^{\Delta t A}$ donnée par la série (absolument convergente) :

$$(20) \quad e^{\Delta t A} = I + \Delta t A + \frac{\Delta t^2}{2} A^2 + \dots + \frac{\Delta t^k}{k!} A^k + \dots = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{\Delta t^k}{k!} A^k$$

• Nous appliquons le schéma de Runge Kutta pour ce système. Nous avons

$$(21) \quad \tilde{w}^{j+1/2} = \left(I + \frac{\Delta t}{2} A \right) w^j$$

$$(22) \quad \tilde{w}^{j+1/2} = \left(I + \frac{\Delta t}{2} A \left(I + \frac{\Delta t}{2} A \right) \right) w^j$$

$$(23) \quad \tilde{w}^{j+1} = \left[I + \Delta t A \left(I + \frac{\Delta t}{2} A + \frac{\Delta t^2}{4} A^2 \right) \right] w^j$$

$$\begin{aligned} w^{j+1} &= \left[I + \frac{\Delta t}{6} \left(A + 2A \left(I + \frac{\Delta t}{2} A \right) + \right. \right. \\ &\quad \left. \left. + 2A \left(I + \frac{\Delta t}{2} A \left(I + \frac{\Delta t}{2} A \right) \right) + \right. \right. \\ &\quad \left. \left. + A \left(I + \Delta t A \left(I + \frac{\Delta t}{2} A + \frac{\Delta t^2}{4} A^2 \right) \right) \right] \cdot w^j \\ &= \left[I + \frac{\Delta t}{6} \left(A + 2A + 2A + A \right) + \frac{\Delta t^2}{6} \left(A^2 + A^2 + A^2 \right) + \right. \\ &\quad \left. + \frac{\Delta t^3}{6} \left(\frac{1}{2} A^3 + \frac{1}{2} A^3 \right) + \frac{\Delta t^4}{6} \left(\frac{1}{4} A^4 \right) \right] \cdot w^j \end{aligned}$$

$$(24) \quad w^{j+1} = \left(I + \Delta t A + \frac{1}{2} \Delta t^2 A^2 + \frac{1}{6} \Delta t^3 A^3 + \frac{1}{24} \Delta t^4 A^4 \right) \cdot w^j$$

- La relation (24) montre bien que le schéma de Runge-Kutta est explícite ; il suffit de calculer les matrices A^2, A^3, A^4 et de considérer la somme

$$(25) \quad \Phi_4(A) = \sum_{k=0}^4 \frac{\Delta t^k}{k!} A^k$$

pour calculer la nouvelle valeur w^{j+1} grâce à

$$(26) \quad w^{j+1} = \Phi_4(A) \cdot w^j.$$

- Les relations (19) et (26) diffèrent peu ! Bien entendu, $w(t^j)$ et w^j sont une valeur exacte et une valeur approchée et il en est de même pour $w(t^{j+1})$ et w^{j+1} . Mais l'opérateur qui permet de passer de l'un à l'autre s'écrit $\exp(\Delta t A)$ dans le premier cas et $\Phi_4(A)$ dans le second. or

$$(27) \quad e^{\Delta t A} = \Phi_4(A) + O(\Delta t^5)$$

donc $\Phi_4(A)$ est une approximation du "propagateur exact" $e^{\Delta t A}$ au quatrième ordre de précision. Le schéma de Runge-Kutta est précis au 4^o ordre. C'est ce que montre aussi l'étude des erreurs à l'aide d'expériences numériques.

J, juin 05.