

Partiel MM031, Master 1  
Master Mathématique; UPMC  
Les documents sont autorisés

F. Hecht/ Ionut Danaïla

Mardi 1 Mars 2011

## 1 Partie Théorique (1 heure, F. Hecht)

le but est écrire une méthode numérique pour résoudre le problème non-linéaire suivant

Trouver  $u$  une fonction de  $]a, b[ \rightarrow \mathbb{R}$  tel que  $0 < a < b$  et vérifiant les conditions (CL) : les valeurs sont données en  $a$  et  $b$ , telle que  $u(a) = \alpha$  et  $u(b) = \beta$ . De plus cette fonction est le minimiseur de la fonctionnel  $J$  suivante

$$J(u) = 2\pi \int_a^b r \sqrt{1 + (u'(r))^2} dr \quad (P)$$

On supposera, que ce problème est bien posé dans  $H^1(]a, b[)$  c'est à dire, il a une unique  $u$  solution et qui ne dépend continument des 4 données  $a, b, \alpha, \beta$ .

**Q0** Montrer que  $J$  est la surface définie par le graphe de la fonction  $z = u(r)$  en coordonnée polaire avec donc  $r = \sqrt{x^2 + y^2}$ , et pour  $a < r < b$ .

**Q1** Calculer la différentiel  $DJ(u)$  de  $J$  en  $u$  qui est une application linéaire de  $H_0^1(]a, b[)$  dans  $\mathbb{R}$ .

**Q2** Pourquoi  $u$  est solution de problème suivant

$$\forall v \in H_0^1(]a, b[), \quad 2\pi \int_a^b r \frac{u'v'}{\sqrt{1 + (u'(r))^2}} dr = 0$$

**Q3** Montrer que la caténoïde  $c(r) = a \cosh(r)$  est la solution du problème précédent pour  $a = 1$ ,  $\alpha = 0$ , et  $\beta = \cosh(b)$ , on rappelle que  $a \cosh'(r) = 1/\sqrt{1 - r^2}$ .

**Q4** On veut discrétiser le problème (P) avec des éléments finis  $P_1$  Lagrange, soit  $N$  un entier strictement positif, on définit  $h = (b - a)/N$ ,  $q_i = a + hi$ , pour  $i = 0, \dots, N$ , les points du maillage et l'espace  $V_N$  des fonctions de  $C^0(]a, b[)$  et affines par morceaux sur  $]q_i, q_{i+1}[$  pour  $i = 0, \dots, N - 1$ . Soit  $w_i$  la base de  $V_N$  telle que  $w_i(q_j) = \delta_{ij}$ , où  $\delta_{ij}$  est le symbole de Kroneker.

Ecrire un algorithme formelle qui calcule la fonctionnel  $J$  pour une fonction  $v_N$  définie par

$$v_N = \sum_{i=0}^N v_i w_i, \quad \text{avec } (v_i)_{i=0}^N \in \mathbb{R}^{N+1}$$

en fonction des valeurs  $v_i$ .

**Q5** Ecrire une base de l'espace vectoriel  $V_N \cap H_0^1(]a, b[)$ .

**Q6** On veut utiliser l'algorithme de minimisation à pas fixe qui s'écrit comme suit : Soit  $u_N^0$  un élément de  $V_N$  donné vérifiant les conditions (CL), on calcul récursivement  $u_N^{n+1} = u_N^n - \rho \nabla J(u_N^n)$  où  $\rho$  est une donnée définie par l'utilisateur, et où  $\nabla J(u)$  défini par partir d'un produit scalaire  $(\cdot, \cdot)_N$  de  $V_N$  comme suit :

$$(\nabla J(u), v) = DJ(u)(v),$$

pour simplifier on prendra comme produit scalaire de  $(u, v)_N = \sum_{i=0}^N u_i v_i$  de  $V_N$  où  $v = \sum_{i=0}^N v_i w_i$  et où  $u = \sum_{i=0}^N u_i w_i$ .

Evaluer  $g_i^n$ , si on a on  $\sum_{i=0}^N g_i^n w_i = \nabla J(u_N^n)$ , et écrire complètement l'algorithme composante par composante.

## 2 Partie Pratique C++ (1 heure, I. Danaila)

Le but de cette partie est de programmer l'algorithme précédent,

On supposera que cette définition est active : `typedef double R;`

**Q7** Ecrire une fonction C++ de prototype `AireTroncDeCone(R ri, R ril, R vi, Rvil)` ; qui calcule l'aire d'un tronc de cône  $c(r)$  défini pour  $ri < r < ril$  et où  $c(r)$  la fonction affine telle que  $c(ri) = vi$  et  $c(ril) = vil$ .

**Q8** Ecrire une fonction C++ de prototype `R J(R a, R b, int N, R *v)` ; qui évalue  $J$  pour la fonction  $v = \sum_{i=0}^N v_i w_i$

**Q9** Ecrire une fonction C++ de prototype `R * GJ(R a, R b, int N, R *v, R *g)` ; qui évalue  $\nabla J$  pour la fonction  $v = \sum_{i=0}^N v_i w_i$  et qui retourne le pointeur  $g$  qui en entrée est fait pour stocker le vecteur  $\nabla J$ .

**Q10** Décrire une classe tableau `VN`, et les prototype les méthodes et des fonctions associer afin d'écrire l'algorithme de la question Q6 avec que la fonction suivante :

```
bool AlgoQ6(R a, R b, R alpha, R beta, VN & un, R eps);
{
    int N= un.N;
    Vn gn(N),
    un(0) = alpha;
    un(N) = beta;
    for(int n=0;n<100;++n)
    {
        un -= rho*GJ(a,b,N,un,gn);
        if(gn.norme_infini<eps) return true;
    }
    else return false;
}
```

Rappel : les règles de conversion (« cast » en Anglais) d'un type  $T$  en  $A$  par défaut qui sont générées à partir d'un constructeur `A(T)` dans la classe  $A$  ou avec l'opérateur de conversion `operator (A) ()` dans la classe  $T$ , `operator (A) (T)` hors d'une classe. De plus il ne faut pas oublier que C++ fait automatiquement un au plus un niveau de conversion pour trouver la bonne fonction ou le bon opérateur.

**Q11** Bien sur il faut qu'il n'y ai aucun fuite de mémoire de cette classe, qu'elle est les code qu'il faut ajouter

**Q12** Ecrire les programme principale qui test et valide votre algorithme.