
Examen - Introduction au calcul scientifique et à l'analyse - 2011/2012

On justifiera CHAQUE réponse.

Exercice 1. .

1.

Exercice 2. .

1.

Exercice 3. .

1.

Exercice 4. Un problème d'obstacle.

On considère un fil élastique au repos suspendu entre les deux points $(0, 0)$ et $(1, 0)$. Pour $x \in [0, 1]$, On note $u(x)$ l'ordonnée du fil correspondant à l'abscisse x . Sous le fil se trouve un obstacle paramétré par une courbe $(x, h(x))$, avec encore $x \in [0, 1]$. Dans un modèle simple d'élasticité linéaire, l'ordonnée $u(x)$ vérifie

$$\nu \Delta u - \lambda = f$$

où :

- ν est un réel positif caractérisant la raideur linéique du fil,
- $\Delta = \frac{\partial^2}{\partial x^2}$ est l'opérateur Laplacien,
- $\lambda > 0$ est la force de réaction du support, engendrée par le contact avec l'obstacle, aux points où ce contact a lieu, bien sûr,
- $f = -\rho g$ est la force linéique de gravité, ρ étant la masse linéique et g la constante de pesanteur terrestre.

En choisissant comme inconnues le couple (u, λ) , le système à résoudre est donc finalement :

$$\left\{ \begin{array}{l} \nu \Delta u - \lambda = f, \\ \lambda \geq 0, \\ u \geq h, \\ (u - h) \times \lambda = 0. \end{array} \right. \quad (*)$$

1. Expliquer pourquoi cette dernière équation traduit le fait que la force de réaction du support n'est active (c'est-à-dire non nulle) qu'aux points où le contact entre le fil et l'obstacle a lieu.

Après discrétisation en espace et en gardant les mêmes notations u , λ , f , h pour les grandeurs discrétisées (ces symboles représentent donc maintenant des vecteurs), le

système (\star) devient :

$$\left\{ \begin{array}{l} Au - \lambda = f, \\ \lambda_i \geq 0, \\ u_i \geq h_i, \\ (u_i - h_i) \times \lambda_i = 0. \end{array} \right. \quad (\star\star)$$

où $u_i = u(x_i)$, $\lambda_i = \lambda(x_i)$, $h_i = h(x_i)$, A est la matrice associée au laplacien. On note N le nombre de noeud considérés lors de la discrétisation, c'est-à-dire $1 \leq i \leq N$.

2. On souhaite appliquer une méthode de Newton pour résoudre le système $(\star\star)$. Il faut donc le transformer en système d'égalités. On introduit pour ce faire la fonction $\varphi(u, \lambda) = \lambda - \max(0, \lambda - c(u - h))$, où c est un réel arbitraire positif. On note $\varphi_i(u, \lambda)$ sa i -ème composante. Montrer que le système $(\star\star)$ est équivalent à :

$$\left\{ \begin{array}{l} Au - \lambda = f, \\ \varphi(u, \lambda) = 0. \end{array} \right. \quad (\star\star\star)$$

3. Rappeler la formule itérative permettant de résoudre une équation $F(X) = 0$ par la méthode de Newton. On notera DF la différentielle de F et $\delta X^k := X^{k+1} - X^k$.
4. Montrer que l'application de la méthode de Newton au système $(\star\star\star)$ conduit à la formule itérative :

$$\begin{pmatrix} A & Id \\ \partial_u \varphi(u^k, \lambda^k) & \partial_\lambda \varphi(u^k, \lambda^k) \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \delta u^k \\ \delta \lambda^k \end{pmatrix} = - \begin{pmatrix} Au^k - \lambda^k - f \\ \varphi(u^k, \lambda^k) \end{pmatrix}. \quad (\star\star\star\star)$$

5. On suppose connaître (u^k, λ^k) . Montrer que la première ligne-bloc de ce système se simplifie en une formule non-itérative (i.e. ne dépend pas de l'étape précédente) que l'on explicitera.
6. On suppose connaître (u^k, λ^k) . On partitionne les indices suivant les deux ensembles $\mathcal{I} := \{i, 1 \leq i \leq N \mid \lambda_i - c(u_i - h_i) < 0\}$ et $\mathcal{A} := \{i, 1 \leq i \leq N \mid \lambda_i - c(u_i - h_i) \geq 0\}$. Montrer que la deuxième ligne-bloc de ce système permet de calculer explicitement les composantes de u sur \mathcal{A} (que l'on note $u_{\mathcal{A}}$) et celles de λ sur \mathcal{I} (que l'on note $\lambda_{\mathcal{I}}$).
7. Montrer finalement que l'application de la méthode de Newton à $(\star\star\star\star)$ peut être réduit à l'inversion d'un système linéaire de taille N (et non $2N$) que l'on explicitera.