

# Semaine 21 – Plan

## •4.2 Ondes

- Schéma explicite 3 niveaux
- **Modes propres, fréquences propres, excitation résonante**
- **Limite de stabilité CFL (4.2.2)**
  - analyse de stabilité de Von Neuman
- **Vitesse de phase variable (tsunami) (Annexe E)**
  - équations en eaux peu profondes
  - numérique: démo (4.2.3)
  - analytique: approximation WKB (4.2.4)

# Modes propres, fréquences propres

- Mode propre: mvmt particulier du système homogène (i.e. SANS excitation extérieure) pour lequel TOUS les degrés de liberté oscillent à la même fréquence, appelée fréquence propre.
- De démonstrations seront faites en simulation.
- Principe de superposition: la somme algébrique de 2 modes propres est également solution du système homogène.

# Modes et fréquences propres – Solution générale

$$\frac{\partial^2 f}{\partial t^2} = u^2 \frac{\partial^2 f}{\partial x^2}$$

Séparation des variables  $f(x, t) = A(x)B(t)$

$$A(x) \frac{d^2 B}{dt^2}(t) = u^2 \frac{d^2 A}{dx^2}(x) B(t) \quad \frac{1}{B} \frac{d^2 B}{dt^2}(t) = u^2 \frac{1}{A} \frac{d^2 A}{dx^2}(x)$$

$$\text{fct}(t) = \text{fct}(x) = \text{const} = C$$

$$\frac{d^2}{dt^2} B(t) = C B(t)$$

$B(t)$  est fonction propre de l'opérateur  $\frac{d^2}{dt^2}$   
de valeur propre  $C$

$$B(t) = \hat{B} e^{-i\omega t} \Rightarrow -\omega^2 \hat{B} e^{-i\omega t} = C \hat{B} e^{-i\omega t} \Rightarrow C = -\omega^2$$

$$\frac{d^2}{dx^2} A(x) = \frac{-\omega^2}{u^2} A(x)$$

$A(x)$  est fonction propre de l'opérateur  $\frac{d^2}{dx^2}$   
de valeur propre  $-\omega^2 / u^2$

$$A(x) = \hat{A} e^{ikx}$$

$$\Rightarrow -k^2 \hat{A} e^{ikx} = -(\omega^2 / u^2) \hat{A} e^{ikx}$$

# Modes et fréquences propres – Solution générale

$$k^2 = \frac{\omega^2}{u^2}$$

**Relation de dispersion**

2 solutions possibles:

$$k = \pm \frac{\omega}{u}$$

et la solution générale s'écrit comme superposition linéaire de ces 2 solutions

$$f(x, t) = \hat{A}_1 \exp[i(kx - \omega t)] + \hat{A}_2 \exp[i(-kx - \omega t)]$$

On peut aussi l'écrire comme:

$$f(x, t) = \hat{A}_1 \exp\left[ik\left(x - \frac{\omega}{k}t\right)\right] + \hat{A}_2 \exp\left[-ik\left(x + \frac{\omega}{k}t\right)\right]$$

$$u = \frac{\omega}{k}$$

$F(x - ut)$  progressive

$G(x + ut)$  rétrograde

Vitesse de phase

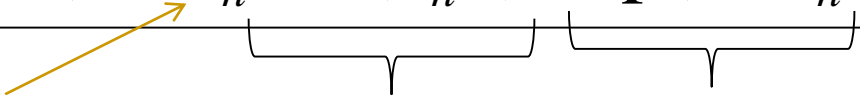
stationnaire

# Modes et fréquences propres – conditions aux bords

- Pour l'exercice 7, on prend des conditions aux bords ***fixes à gauche et à droite***.
- On applique ces conditions aux bords à la solution générale.
- Cela conduit à une ***quantification*** des fréquences possibles, appelées ***fréquences propres***.
- La fonction spatiale correspondant à chaque fréquence propre est appelée fonction propre ou ***mode propre***.

# Modes et fréquences propres – superposition

La **fonction propre** correspondant à cette fréquence propre  $\omega_n$  est:

$$f_n(x, t) = \hat{A}_n \sin(k_n x) \exp(-i\omega_n t)$$


$\hat{A}_n = |\hat{A}_n| e^{i\varphi_n} \in \mathbb{C}$  Dépendance spatiale de la fonction propre

Dépendance temporelle de la fonction propre: oscillation à la fréquence  $\omega_n$

L'équation d'onde étant linéaire, toute superposition linéaire de solutions est aussi une solution. Ainsi, la solution générale (mais satisfaisant les conditions aux bords) peut s'écrire comme superposition de modes propres:

$$f(x, t) = \sum_{n=1}^{\infty} \hat{A}_n \sin(k_n x) \exp(-i\omega_n t)$$

Les coefficients (complexes)  $A_n$  sont déterminés par les **conditions initiales**

# Superposition de modes propres – conditions initiales

- Dans cet exemple, on prend des conditions aux initiales **au repos**.

$$\begin{cases} f(x,0) = f_{init}(x) \\ \frac{\partial f}{\partial t}(x,0) = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \sum_{n=1}^{\infty} |\hat{A}_n| \cos(\varphi_n) \sin(k_n x) = f_{init}(x) \\ \sum_{n=1}^{\infty} -|\hat{A}_n| \sin(k_n x) \omega_n \sin(\varphi_n) = 0 \end{cases}$$

De la 2<sup>e</sup> éq, satisfaite pour tout  $x$ , on tire :  $\sin(\varphi_n) = 0 \Rightarrow \cos(\varphi_n) = \pm 1 \equiv \sigma_n$

Et donc, on peut écrire la 1<sup>e</sup> Eq: 
$$\sum_{n=1}^{\infty} \sigma_n |\hat{A}_n| \sin(k_n x) = f_{init}(x)$$

Les  $\sigma_n |\hat{A}_n|$  sont donc les **coefficients de la série de Fourier de  $f_{init}$**

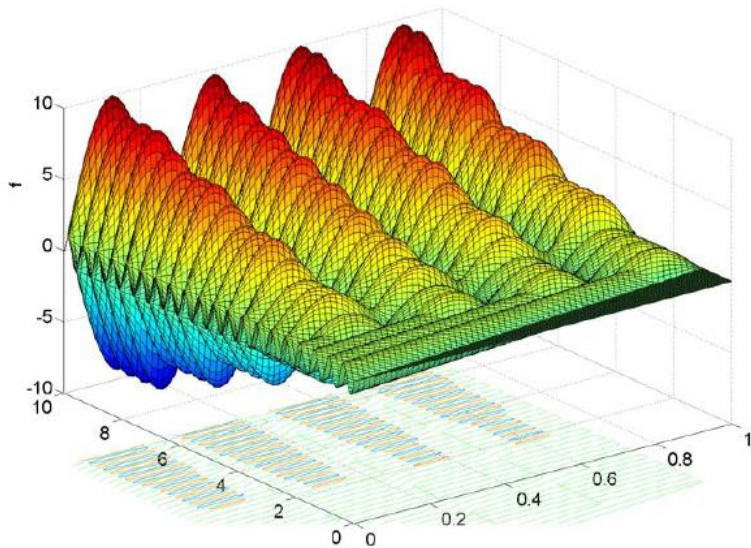
# Démonstrations (simulations «live»)

- [www.falstad.com](http://www.falstad.com)
  - Math and Physics applets
    - loadedstring
- Recherche de modes propres et fréquences propres par excitation résonante

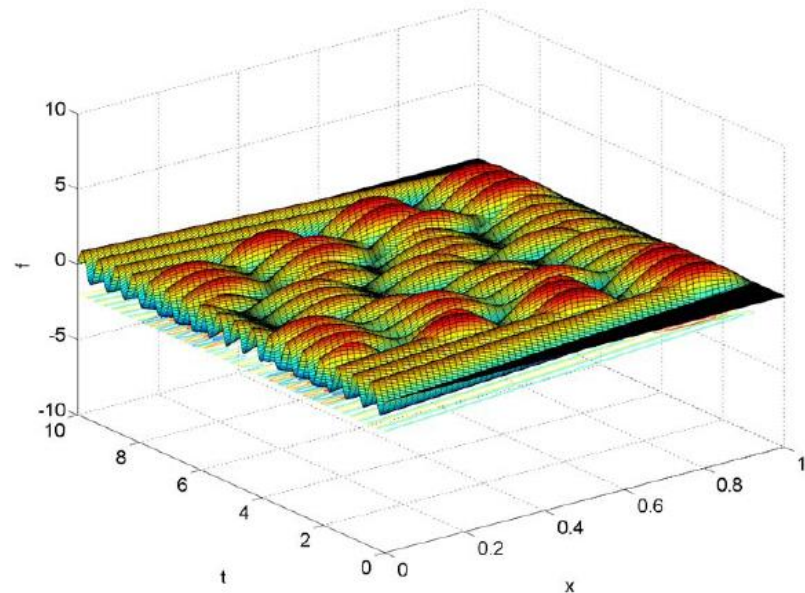


# Ondes - excitation

## ■ Recherche de modes propres



$$\omega = 4 \frac{\pi u}{x_r - x_l}$$



$$\omega = 3.6 \frac{\pi u}{x_r - x_l}$$

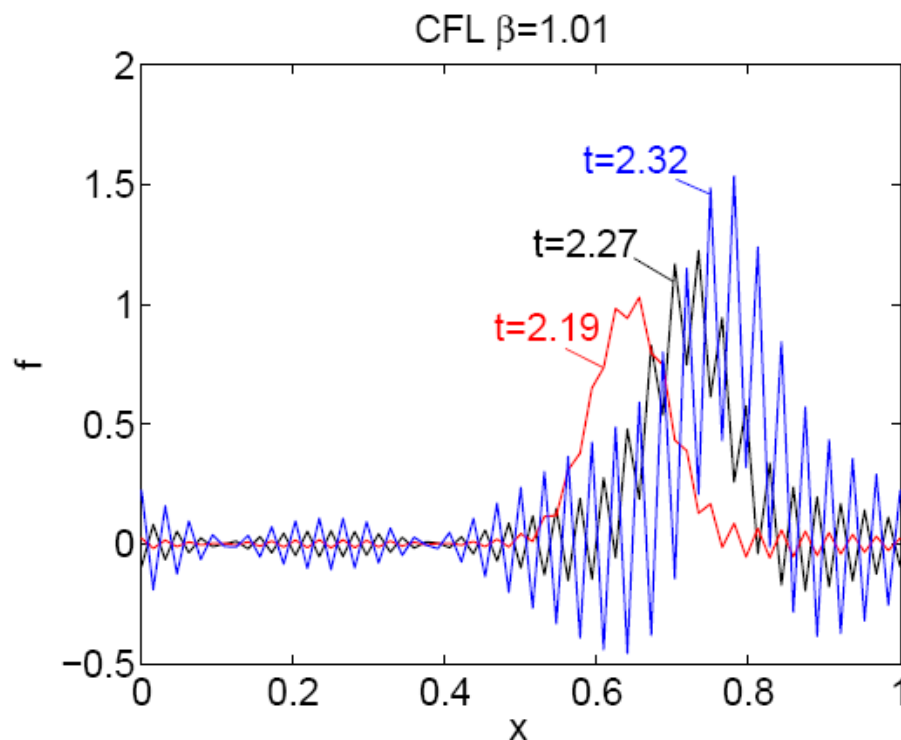
# Ondes – instabilité numérique

## ■ 4.2.2 Stabilité du schéma différences finies explicite 3 niveaux pour l'équation d'ondes

Condition de stabilité CFL

$$0 \leq \beta^2 \leq 1$$

$$\beta = u \frac{\Delta t}{\Delta x}$$

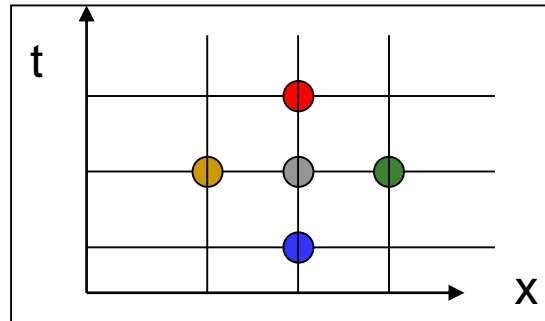


$$\beta = 1.01$$

# Ondes – instabilité numérique

- Le mode instable est une ***oscillation*** dans l'espace (avec 2 pts de maillage  $x_j$  par longueur d'onde) et le temps (2 pts de maillage  $t_j$  par période) dont ***l'amplitude croît exponentiellement***
- On fera la démonstration au tableau du critère de stabilité CFL: analyse de ***Von Neumann – voir aussi section 4.2.2***

# Ondes, schéma explicite 3 niveaux - stabilité



$$\beta = u \frac{\Delta t}{\Delta x}$$

$$f(x_i, t_{n+1}) \approx 2(1 - \beta^2)f(x_i, t_n) - f(x_i, t_{n-1}) + \beta^2(f(x_{i+1}, t_n) + f(x_{i-1}, t_n)) \quad (4.43)$$

Ansatz: on cherche une solution de (4.43) de type ondulatoire, avec la possibilité d'avoir une amplitude exponentielle dans le temps

$$f(x_i, t_n) = \hat{f} \exp\{i(kx_i - \omega t_n)\}, \quad \hat{f} \in \mathbb{C}, k \in \mathbb{R}, \quad \omega \in \mathbb{C} \quad (4.26)$$

On définit le «gain»  $G$ :  $f(x_i, t_{n+1}) = G f(x_i, t_n), \quad G = e^{-i\omega \Delta t}$

Condition de stabilité:  $|G| \leq 1, \forall k, \forall \omega$

# Présentation au tableau

Ondes. Explicite 3 niveaux. Stabilité

Introduisant (4.26) dans (4.43):

$$\hat{f} e^{i(kx_i - \omega(t_n + \Delta t))} = 2(1 - \beta^2) \hat{f} e^{i(kx_i - \omega t_n)} - \hat{f} e^{i(kx_i - \omega(t_n - \Delta t))}$$

$$+ \beta^2 \left[ \hat{f} e^{i(k(x_i + \Delta x) - \omega t_n)} + \hat{f} e^{i(k(x_i - \Delta x) - \omega t_n)} \right]$$

En posant  $G = e^{-i\omega \Delta t}$  (on note que  $e^{+i\omega \Delta t} = \frac{1}{G}$ ),  
factorisant  $\hat{f} e^{i(kx_i - \omega t_n)}$  et

$$\text{utilisant } e^{ik\Delta x} + e^{-ik\Delta x} = 2\cos(k\Delta x) = 2\left(1 - 2\sin^2\left(\frac{k\Delta x}{2}\right)\right)$$

posant  $\theta = \frac{k\Delta x}{2}$ , on obtient :

$$G = 2 - 2\beta^2 - \frac{1}{G} + \beta^2(2 + 4\sin^2\theta) \Rightarrow$$

$$G^2 - 2(1 - 2\beta^2\sin^2\theta)G + 1 = 0 \Rightarrow$$

$$G = 1 - 2\beta^2\sin^2\theta \pm \sqrt{\Delta}, \text{ avec}$$

$$\Delta = (1 - 2\beta^2\sin^2\theta)^2 - 1$$

On rappelle que le critère de stabilité est  $|G| \leq 1$ .

• Si  $\beta^2 \leq 1$ , alors  $\sin^2\theta \leq 1 \Rightarrow 2\beta^2\sin^2\theta \leq 2$

$$\Rightarrow (1 - 2\beta^2\sin^2\theta)^2 \leq 1 \Rightarrow \Delta \leq 0$$

et donc

$$G = 1 - 2\beta^2\sin^2\theta \pm i\sqrt{1 - (1 - 2\beta^2\sin^2\theta)^2}$$

$$\Rightarrow |G|^2 = (1 - 2\beta^2\sin^2\theta)^2 + 1 - (1 - 2\beta^2\sin^2\theta)^2$$

$$\Rightarrow |G|^2 = 1, \forall \theta \Rightarrow \text{STABLE}$$

• Si  $\beta^2 > 1$ , alors, pour  $\sin\theta = 1$ ,

$$\Delta = (1 - 2\beta^2)^2 - 1 > 0$$

$$\Rightarrow G = 1 - 2\beta^2 \pm \sqrt{\Delta}$$

On a  $1 - 2\beta^2 < -1$ , et en prenant la solution  $-\sqrt{\Delta}$ ,

on a  $G < -1$ , et donc  $|G| > 1 \Rightarrow \text{INSTABLE}$

# Ondes, schéma explicite 3 niveaux - stabilité

$$\beta = u \frac{\Delta t}{\Delta x}$$

Si  $\beta^2 \leq 1$ ,  $|G|^2 = 1 \Rightarrow$  stable

Si  $\beta^2 > 1$ , alors, pour  $\sin^2 \theta = 1$ ,  $G < -1 \Rightarrow$  instable

$$\theta = k \Delta x / 2 \quad \sin^2 \theta = 1 \Rightarrow \frac{k \Delta x}{2} = \frac{\pi}{2}$$

$$k = 2\pi / \lambda \Rightarrow \lambda = 2\Delta x$$

- 2 points de maillage par longueur d'onde, c'est bien ce que l'on a observé sur les simulations instables!