

Opérateurs vectoriels discrets

Dans le cadre de travaux de modélisation numérique (simulation , analyse par éléments finis) , il convient "d'adapter" les opérateurs vectoriels afin de rendre exploitable les données sous forme algorithmique.

Pour cela , en chaque point défini (un noeud) lors de la discrétisation , la valeur attribué à ce noeud dépend des valeurs appliquées au noeuds connexes suivant les relations applicables (calculs mécanique , électrique , thermique etc...)

I) Expressions des dérivées 1ères et 2nde

D'après la formule de Taylor :

$$f(x_0 + h) = f(x_0) + h f'(x_0) + \frac{h^2}{2!} f''(x_0) \quad (a)$$

et donc :

$$f(x_0 - h) = f(x_0) - h f'(x_0) + \frac{h^2}{2!} f''(x_0) \quad (b)$$

En effectuant a - b , on obtient :

$$f'(x_0) = \frac{1}{2h} [f(x_0+h) - f(x_0-h)]$$

Ainsi

$$\left[\frac{d}{dx} \right]_i = \frac{1}{2h} \begin{bmatrix} \textcircled{-1} & \textcircled{0} & \textcircled{1} \\ i-1 & i & i+1 \end{bmatrix}$$

En effectuant a + b , on obtient :

$$f''(x_0) = \frac{1}{h^2} [f(x_0+h) - 2f(x_0) + f(x_0-h)]$$

Ainsi

$$\left[\frac{d^2}{dx^2} \right]_i = \frac{1}{h^2} \begin{bmatrix} \textcircled{1} & \textcircled{-2} & \textcircled{1} \\ i-1 & i & i+1 \end{bmatrix}$$

II) Expression des opérateurs vectoriels

$$\Delta f_{i,j} = \frac{[f(x_0-h,y_0) - 2f(x_0,y_0) + f(x_0+h,y_0)] + [f(x_0,y_0-h) - 2f(x_0,y_0) + f(x_0,y_0+h)]}{h^2}$$

$$\text{Ainsi } (\Delta f)_{i,j} = \begin{bmatrix} & \textcircled{1}_{ij+1} & \\ \textcircled{1}_{i-1,j} & \textcircled{-4} & \textcircled{1}_{i+1,j} \\ & \textcircled{1}_{i,j-1} & \end{bmatrix}$$

Retrouvez nous
gratuitement sur
www.fiches-land.eu