

Un texte, une modélisation

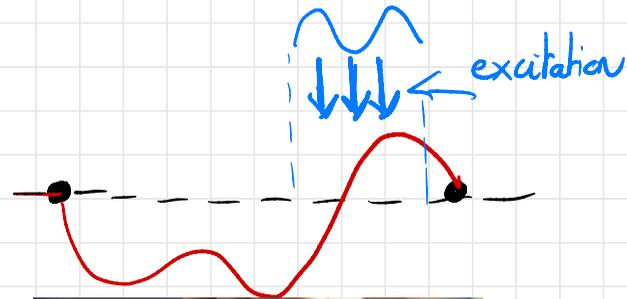
Laurent Dumas

Texte: la vibration d'une corde

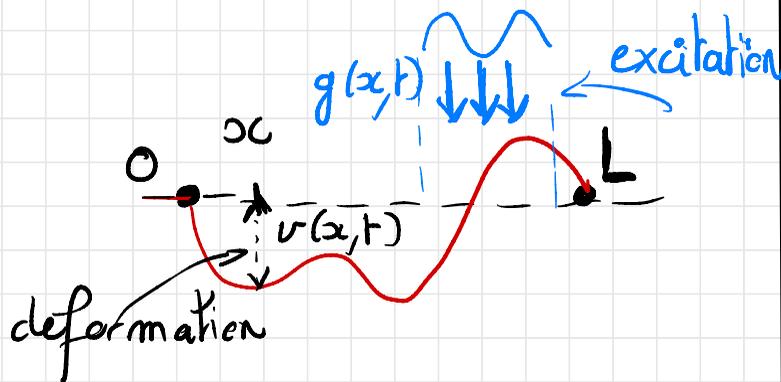
\* Objectif: modéliser la vibration d'une corde (ou d'une membrane) soumise à une excitation variable.

\* Exemple étudié: vibration d'une corde avec excitation locale et périodique

\* Outils mathématiques: équations aux dérivées partielles, séries de Fourier, algèbre linéaire.



Etape 1: modélisation de la vibration d'une corde



\* Force extérieure (excitation):

$$g(x,t) = \underbrace{g(x)}_{\text{amplitude spatiale}} \underbrace{\cos(\omega t)}_{\text{oscillations temporelles}}$$

\* Sous certaines hypothèses simplificatrices, on admet que la déformation  $(x,t) \mapsto v(x,t)$  est solution de l'équation aux dérivées partielles (EDP):

$$\begin{cases} \frac{\partial^2 v(x,t)}{\partial t^2} - \frac{\partial^2 v(x,t)}{\partial x^2} = g(x,t) & \left( t \geq 0, x \in [0, L] \right) \\ v(0,t) = v(L,t) = 0 & \leftarrow \text{corde fixée} \\ v(x,0) = 0 \\ \frac{\partial v}{\partial t}(x,0) = 0 & \leftarrow \text{corde initiale au repos} \end{cases}$$

\* On peut montrer que ce système possède une unique solution

## Etape 2: décomposition de la déformation en modes propres

\* La solution du système précédent peut se décomposer à l'aide des modes propres  $x \mapsto u_k(x)$  et des fréquences propres  $0 < \omega_1 < \dots < \omega_k < \dots$  de la corde, définis comme suit :

$$\begin{cases} -u_k''(x) = \omega_k^2 u_k(x) \quad (k \in \mathbb{N}^*) \\ u_k(0) = u_k(L) = 0 \\ \text{(et } \int_0^L u_k^2(s) ds = 1) \end{cases}$$

\* Dans le cas présent: mode propre

$$\begin{cases} u_k(x) = \sqrt{2} \sin\left(\frac{k\pi}{L}x\right) \text{ et} \\ \omega_k = \frac{k\pi}{L} \end{cases}$$
← fréquences propres

\* Pour une excitation d'amplitude:

$$g(x) = \sum_{k=0}^{+\infty} g_k u_k(x), \text{ on}$$

a alors

$$v(x,t) = \sum_{k=0}^{+\infty} y_k(t) u_k(x)$$

avec  $t \mapsto y_k(t)$  solution de :

$$\begin{cases} y_k'' + \omega_k^2 y_k = \cos(\omega t) g_k \\ y_k(0) = y_k'(0) = 0 \end{cases}$$

### Etape 3 : approximation de la solution par différences finies

\* Une autre possibilité d'approximation de la solution  $(x,t) \mapsto v(x,t)$  consiste à effectuer une discrétisation en espace :

$$x_0 = 0 < x_1 = \delta x < \dots < x_{N+1} = L$$

(avec  $\delta x = \frac{L}{N+1}$ ) et en temps :

$$t_0 = 0 < t_1 = \delta t < \dots < t_{M+1} = T$$

(avec  $\delta t = \frac{T}{M+1}$ ) de la solution

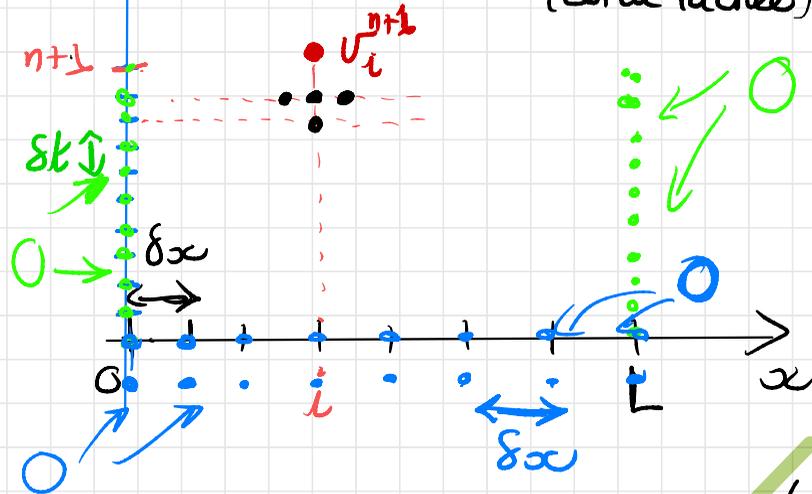
exacte :  $v_i^n \approx v(x_i, t_n)$

\* On propose le schéma suivant :

$$\frac{v_i^{n+1} - 2v_i^n + v_i^{n-1}}{(\delta t)^2} - \frac{v_{i+1}^n - 2v_i^n + v_{i-1}^n}{(\delta x)^2} = g(x_i, t_n)$$

avec les conditions aux limites :

$$\begin{cases} v_0^n = v_{N+1}^n = 0 & \text{(corde fixée)} \\ v_i^0 = 0 \text{ et } v_i^{M+1} = 0 & \text{(corde lâchée)} \end{cases}$$



### Etape 3 bis : calcul de la solution approchée

\* le calcul de  $(v_i^n)_{n \geq 0}$  se fait de manière explicite avec l'opération matricielle :

avec l'opération matricielle :

$$V_{n+1} = A V_n - V_{n-1} + (\delta t)^2 G_n$$

avec

$$V_n = \begin{pmatrix} v_1^n \\ \vdots \\ v_N^n \end{pmatrix}, \quad G_n = \begin{pmatrix} g(x_1, t^n) \\ \vdots \\ g(x_N, t^n) \end{pmatrix}$$

et la matrice :

$$A = 2I - \left(\frac{\delta t}{\delta x}\right)^2 \begin{pmatrix} 2 & -1 & & & 0 \\ -1 & & & & \\ & & & & \\ 0 & & & & -1 \\ & & & -1 & 2 \end{pmatrix}$$

\* On peut mentionner que sous réserve d'une condition dite CFL :

$$\delta t \leq \delta x,$$

la solution approchée converge vers la solution exacte en  $O(\delta t)^2 + (\delta x)^2$

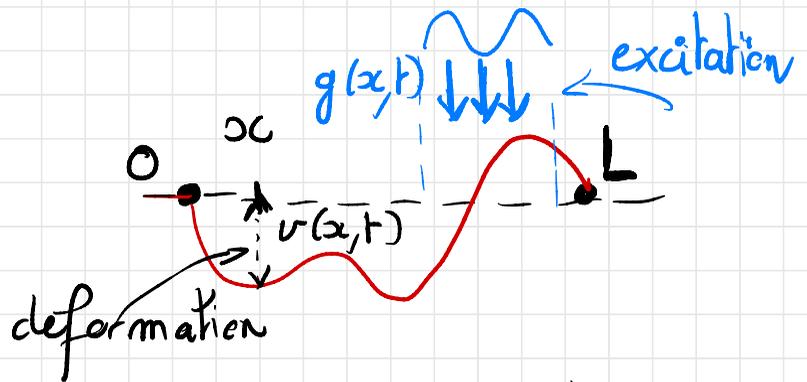
## Etape 4 : simulation avec le logiciel Scilab/Python

\* On simule la vibration d'une corde de longueur  $L=1$  avec une excitation :

$$g(x,t) = \frac{1}{[a,b]}(x) \cos\left(\frac{3\pi}{2}t\right) \quad (0 < a < b < 1)$$

avec 2 méthodes :

- la décomposition (trouquée) en modes propres : 3 ou 20 modes
- la méthode des différences finies



\* Après calculs, on obtient les coefficients suivants par les modes :

$$\left\{ \begin{array}{l} g_k = \frac{\sqrt{2}}{2\pi} (\cos(k\pi a) - \cos(k\pi b)) \\ \text{et} \\ y_k(t) = \frac{g_k}{(k\pi)^2 - \left(\frac{3\pi}{2}\right)^2} (\cos\left(\frac{3\pi}{2}t\right) - \cos(k\pi t)) \end{array} \right.$$

## Pour aller plus loin :

- cas d'une membrane rectangulaire
- formule de Weyl sur le comportement asymptotique des fréquences propres.

## Références

- \* Texte agrégation  
"la corde vibrante"
- \* Qu'est ce que la modélisation?  
[www.imose.fr](http://www.imose.fr)