

PHYSIQUE

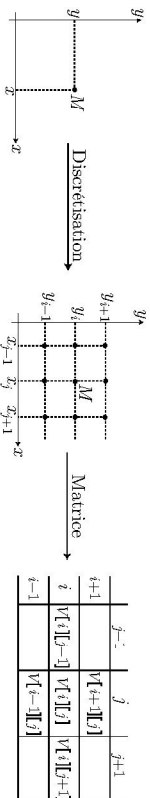
FILIÈRE MIP

Équation de Laplace

On cherche ici à développer un script qui permettrait d'évaluer numériquement le potentiel $V(x, y)$, solution de l'équation de Laplace :

$$\Delta V = 0 \Rightarrow \partial_x^2 V + \partial_y^2 V = 0 \quad (1)$$

Pour y parvenu, nous adoptons le modèle suivant : la fonction $V(x, y)$ sera discrétisée, c'est-à-dire que les variables x et y seront supposées varier par incréments $dx = 1$ et $dy = 1$ (et non de manière continue), ce qui permettra de remplacer la fonction $V(x, y)$ par une matrice $V[i, j]$, dans laquelle se trouvent consignées les valeurs de V dans la $i^{\text{ème}}$ ligne et la $j^{\text{ème}}$ colonne :



1. Considérons la fonction $V(x, y)$ au voisinage du point $M(x_0, y_0)$. Écrivez les développements limités d'ordre 2 de $V(x_0 \pm dx, y_0)$ et de $V(x, y_0 \pm dy)$.

a- En déduire qu'en posant $dx = dy = 1$, le Laplacien de V vérifie :

$$\Delta V \simeq V(x_0 + dx, y_0) + V(x_0 - dx, y_0) + V(x_0, y_0 + dy) + V(x_0, y_0 - dy) - 4V(x_0, y_0)$$

b- Désormais, la fonction $V(x, y)$ sera remplacée par une matrice (encore appelée ici *tableau*). Montrez que l'élément $V[i, j]$ de ce tableau (à la ligne i et à la colonne j), vérifiant l'équation de Laplace (1), est donné par la relation :

$$V[i, j] = \frac{V[i-1, j] + V[i+1, j] + V[i, j-1] + V[i, j+1]}{4} \quad (2)$$

Ainsi, pour calculer l'élément $V[i, j]$, il suffit de connaître les quatre autres éléments qui l'entourent dans le tableau.

L'objectif du script ci-dessous est la mise en œuvre de cette méthode.

2. Dans ce script :

- on définit au préalable deux tableaux de dimension $N \times N$ (par exemple 60×60) : chaque élément du tableau `tab[i][j]` contient initialement une valeur de potentiel (arbitrairement 10 partout et 0 aux bords) et une valeur `B[i][j]` indique le statut de `tab[i][j]` : `B[i][j]=1` lorsque `tab[i][j]` est une condition limite (donc immuable) et `B[i][j]=0` si `tab[i][j]` peut être modifié par la relation (2) :

```

891 def initTab(): # Donne la valeur de V[i][j]=tab[i][j] et son statut
892     B=np.zeros((N,N),bool)# B[i][j]=0 partout
893     tab=np.zeros((N,N))+10# tab[i][j]=10 partout
894     B[:,0]=1# B=1 au bord de gauche
895     B[:,N-1]=1# B=1 au bord de droite
896     B[0,:]=1# B=1 au bord supérieur
897     B[N-1,:]=1# B=1 au bord inférieur
898     tab[:,0]=V0# Potentiel au bord de gauche
899     tab[:,N-1]=V0# Potentiel au bord de droite
900     tab[0,:]=V0# Potentiel au bord supérieur
901     tab[N-1,:]=V0# Potentiel au bord inférieur
902     return (tab, B)

```

- la formule (2) sera appliquée à chaque élément `tab[i][j]` du tableau `tab`, sauf aux éléments immuables repérés par `B[i][j]=1`. À chaque itération, on calcule l'écart maximum `emax` entre le nouveau tableau (appelé `temp`) et le tableau `tab` avant l'opération (2). La fonction `itera(tab)` retourne ainsi le nouveau tableau de potentiel et son écart par rapport au précédent :

1. L'instruction `temp=tab.copy()` permet de garder les matrices `temp` et `tab` indépendantes. En utilisant l'instruction `temp=tab`, toute modification d'une matrice se reporterait sur l'autre matrice et l'écart `temp-tab` serait toujours nul.

- l'opération précédente est recommencée jusqu'à ce que `emax` soit inférieur à une valeur `eps` (choisie ici arbitrairement égale à 0.3 : compromis entre précision et temps de calcul) :

```

371 while (itera(pot)[1])>eps:# La récurrence est appliquée jusqu'à ce que
380     eps
381     pot=itera(pot)[0]

```

Dans sa configuration de base, le script s'écrit ainsi :

```

1  from math import *
2  import matplotlib.pyplot as
3  plt import numpy as np
4
5  V0=0
6  V1=200
7
8  def initTab(): # Donne la valeur de V[i][j]=tab[i][j] et son statut
9      B=np.zeros((N,N),bool)# B[i][j]=0 partout
10     tab=np.zeros((N,N))+10# tab[i][j]=10 partout
11     B[:,0]=1# B=1 au bord de gauche de la matrice
12     B[:,N-1]=1# B=1 au bord de droite
13     B[0,:]=1# B=1 au bord supérieur
14     B[N-1,:]=1# B=1 au bord inférieur
15     tab[:,0]=V0# Potentiel au bord de gauche
16     tab[:,N-1]=V0# Potentiel au bord de droite
17     tab[0,:]=V0# Potentiel au bord supérieur
18     tab[N-1,:]=V0# Potentiel au bord inférieur
19     return (tab, B)
20
21 def itera(tab):
22     ecart=0
23     temp=tab.copy() # tab ne sera pas affecté par temp
24     for i in range(N):
25         for j in range(N):
26             if B[i][j]==0:
27                 temp[i][j]=(tab[i-1][j]+tab[i+1][j]+tab[i][j-1]+tab[i][j+1])/4
28                 ecart=max(ecart,abs(temp[i][j]-tab[i][j]))
29     return (temp,ecart)
30
31 N=60# Dimensions du tableau
32 eps=0.3# Ecart maximum entre deux itérations
33 pot=initTab()[0] # Le potentiel prend sa valeur initiale
34 B=initTab()[1] # Les bords sont définis dans la matrice B
35
36 while (itera(pot)[1])>eps:# La récurrence est appliquée jusqu'à ce que eps
37     eps
38     pot=itera(pot)[0]
39
40 def Grapha(B,f,a=0,nb_equipot=25):#Représentation de 25 équipotentielles
41     N,N=B.shape# Les bords du domaine apparaissent comme un cadre noir
42     plt.figure()
43     plt.imshow(B,origin='lower', cmap='binary', interpolation='nearest')
44     if (a==1):# Si a=1 les niveaux de potentiel sont colorés
45         plt.imshow(f,origin='lower')
46         plt.colorbar()
47     x=np.linspace(0,N-1,N)# L'axe x contient N valeurs (cases)
48     y=np.linspace(0,N-1,N)# L'axe y contient N valeurs
49     contourf(x,y,x.f,nb_equipot,colors='k')# Trace les équipotentielles
50     plt.xlabel(cont.fmt='%1.1f')# Int controle l'affichage sur les courbes
51     plt.show()
52     Grapha(B,pot)

```

- a- Rajouter au script précédent les instructions permettant de représenter les équipotentielles générées par une charge ponctuelle de potentiel $V_1 = 200$ V, située au centre de la figure (cf. figure 1).
- b- Modifier le script de manière à représenter les équipotentielles générées par un dipôle électrostatique (cf. figure 2).

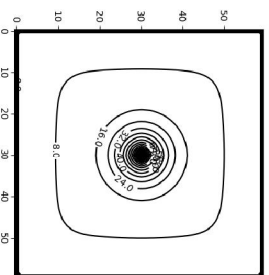


Figure 1

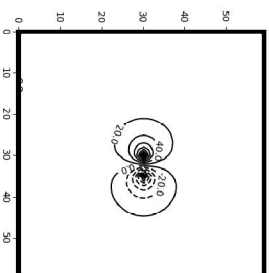


Figure 2

- c- Modifier à nouveau le script afin de représenter les équipotentielles générées par un condensateur (cf. figure 3).
- d- Enfin, ajouter les modifications nécessaires à la représentation de l'effet de pointe (cf. figure 4).

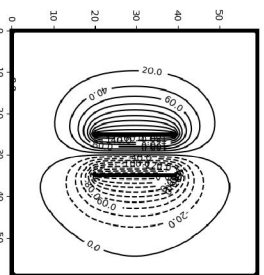


Figure 3

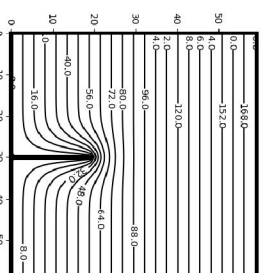


Figure 4