

trop loin de la solution ( $U_m$  p.ex n'est pas trop loin de  $U_{m+1}$ , on espère!) <sup>9</sup>  
 alors la suite  $x_m$  converge vers la solution, et la précision est doublée  
 à chaque itération!!!

$$|x_{m+1} - x^*| \leq C |x_m - x^*| \quad (2) \leftarrow \text{le 2 de quadratique}$$

← la preuve en dimension 1 est classique. En dim-n, cf [Quarterni], pas trop compliqué! Et instructif.

En pratique, surtout ne pas inverser DN mais juste résoudre le système  $DN(x_{m+1}) = N(x_m)$ , dans Matlab:

$$x_{m+1} = x_m - DN(x_m) \setminus N(x_m)$$

Bien sûr,  $N(x)$  désignant partout

$$N(x) = x - U_m - h f(t_{m+1}, x)$$

$$\text{et donc } DN(x) = Id - h D f(t_{m+1}, x)$$

qui est inversible dès lors que  $h$  est assez petit par ouverture de  $GL_n(\mathbb{R})$ ...

Annexe:  $\Delta$  au "piège" si on vous demande d'écrire Euler implicite avec un  $\phi$ ... Il faudrait écrire  $f(t_{m+1}, U_{m+1})$  comme une  $f \in \phi(t_m, h, U_m)$ ?

L'astuce est la suivante

$$f(t_{m+1}, U_{m+1}) = f(t_m + h, \underbrace{\text{solution de } x = U_m + h f(t_m + h, x)}_{\text{solution de } x = U_m + h f(t_m + h, x)})$$

appliquer le théorème des fonctions implicites à cette chose, pour dire que c'est une fonction,  $\mathcal{C}^1$ , de  $U_m, h$  et  $t_m$ .

Par caractère  $\mathcal{C}^1$  composé, on aura la stabilité...

→ Nécessaire vaut faire ça à la main!

CONSISTENCE: DL à l'envers. STABILITÉ: calculer, voir que  $h < \frac{1}{2L}$  permet d'appliquer Gramscall direct <sup>9</sup>