

BLAD : Bibliothèques Lilloises d'Algèbre Différentielle

François Boulier
Université Lille 1
LIFL (futur CRISAL)
Équipe Calcul Formel (future CFHP)

3 novembre 2014

Contexte de la démonstration logicielle

BLAD

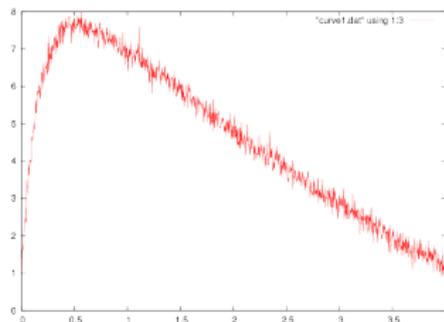
- Une bibliothèque LGPL en langage C.
- Incluse dans MAPLE (paquetage *DifferentialAlgebra*).
- Fournir des primitives de traitement symbolique des équations différentielles non linéaires utiles au calcul scientifique.

Démo : un problème d'estimation de paramètres

- Méthode : L. Denis-Vidal, G. Joly-Blanchard, C. Noiret
- Symbolique : F. Lemaire, M. Rosenkranz, G. Regensburger
- Estimation : R. Ushirobira, W. Perruquetti, A. Korporal
- Génération de code : A. Poteaux, A. Frétiigny

« Estimer θ_1 , θ_2 et θ_3 à partir des données bruitées »

se réduit à « évaluer numériquement, sur la courbe bruitée, les expressions en noir, pour différentes valeurs de t ».

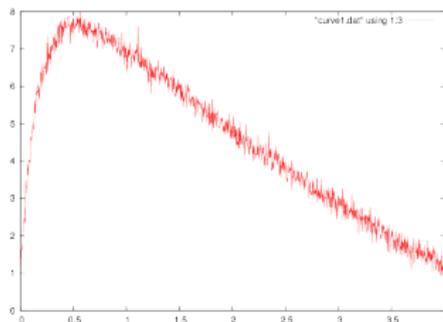


L'équation différentielle non linéaire provient d'un calcul

$$\begin{aligned} & \theta_1 \frac{y(t)}{y(t) + 1} \\ + & \theta_2 \frac{y(t) \dot{y}(t) (y(t) + 2)}{(y(t) + 1)^2} \\ + & \theta_3 \frac{\dot{y}(t)}{(y(t) + 1)^2} = -\ddot{y}(t) \end{aligned}$$

« Estimer θ_1 , θ_2 et θ_3 à partir des données bruitées »

se réduit à « évaluer numériquement, sur la courbe bruitée, les expressions en noir, pour différentes valeurs de t ».

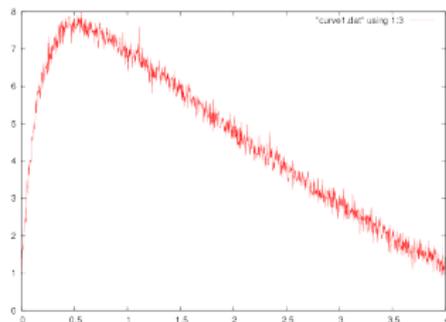


Il vaut mieux la transformer en une équation intégrale

$$\begin{aligned} & \theta_1 \int_0^t \int_0^{\tau_1} \frac{y(\tau_2)}{y(\tau_2) + 1} d\tau_2 d\tau_1 \\ & + \theta_2 \left(\int_0^t \frac{y(\tau)^2}{y(\tau) + 1} d\tau - \frac{y(0)^2}{y(0) + 1} t \right) \\ & - \theta_3 \left(\int_0^t \frac{1}{y(\tau) + 1} d\tau - \frac{1}{y(0) + 1} t \right) - \dot{y}(0) t = -y(t) + y(0) \end{aligned}$$

« Estimer θ_1 , θ_2 et θ_3 à partir des données bruitées »

se réduit à « évaluer numériquement, sur la courbe bruitée, les expressions en noir, pour différentes valeurs de t ».



Essentiellement, il s'agit de la réécrire en (algo « rat_bilge »)

$$\begin{aligned} & \theta_1 \frac{y(t)}{y(t)+1} \\ + & \theta_2 \frac{d}{dt} \frac{y(t)^2}{y(t)+1} \\ - & \theta_3 \frac{d}{dt} \frac{1}{y(t)+1} = - \frac{d^2}{dt^2} y(t) \end{aligned}$$

« Estimer θ_1 , θ_2 et θ_3 à partir des données bruitées »

se réduit à « évaluer numériquement, sur la courbe bruitée, les expressions en noir, pour différentes valeurs de t ».

Pour mémoire ...

$$\begin{aligned} & \theta_1 \frac{y(t)}{y(t) + 1} \\ & + \theta_2 \frac{y(t) \dot{y}(t) (y(t) + 2)}{(y(t) + 1)^2} \\ & + \theta_3 \frac{\dot{y}(t)}{(y(t) + 1)^2} = -\ddot{y}(t) \end{aligned}$$

