

Analyse numérique

(Devoir # 1)

Donnez des solutions complètes et justifiées. Le devoir est à remettre le 30 avril 2020.

Exercice 1 : On suppose que $(x_0, y_0) = (0, 0)$, $(x_1, y_1) = (1, 1)$, $(x_2, y_2) = (2, 4)$ et $(x_3, y_3) = (3, 9)$.

1. Quelle est l'avantage de la méthode d'interpolation par les différences divisées de Newton par rapport à celle de Lagrange ?
2. Déterminer par la méthode de Newton côtes, le polynôme d'interpolation P_3 de degré 3 tel que $P(x_i) = y_i$, $i = 0, 1, 2, 3$.
3. Soit $f(x) = x^2$, pour $i = 0, 1, 2$ et 3, on a $f(x_i) = y_i$. Déterminer une borne de l'erreur d'interpolation polynomiale.

Exercice 2 : On considère le système linéaire $(S) : Ax = b$, avec

$$A = \begin{pmatrix} 4 & -2 & 0 \\ -2 & 4 & -1 \\ 0 & -1 & 4 \end{pmatrix}, \quad b = \begin{pmatrix} -10 \\ 6 \\ 7 \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}.$$

1. Expliquer le principe des méthodes indirectes pour résoudre un système linéaire $Ax = b$.

On cherche à résoudre le système (S) par les méthodes directes.

2. Donner les matrices de Gauss A_1 et A_2 qui permettent de transformer (S) en un système (S_2) de la forme $Ux = c$ où U est triangulaire supérieure. Donner U et c .
3. Donner la solution x en solvant le système (S_2) .
4. Décomposer la matrice A sous la forme $A = LU$ où L est triangulaire inférieure.
5. Donner la solution x en utilisant la décomposition LU .

On cherche à résoudre le système (S) par les méthodes indirectes de type : $x_{k+1} = Mx_k + N$.

6. Ecrire la matrice d'itération B_J de la méthode de Jacobi associée à la matrice A . Calculer le rayon spectral $\rho(B_J)$ de la matrice B_J . La méthode de Jacobi converge-t-elle ?
7. Ecrire la matrice d'itération B_{GS} de la méthode de Gauss-Seidel associée à la matrice A . Calculer le rayon spectral $\rho(B_{GS})$ de la matrice B_{GS} . La méthode de Gauss-Seidel converge-t-elle ?
8. En cas de convergence des 2 méthodes, quelle est celle qui converge plus rapidement ?
9. En partant du vecteur initial $x^{(0)} = {}^t(0, 0, 0)$, calculer les trois premières itérations des méthodes de Jacobi et de Gauss-Seidel. Que remarque-t-on ?

Exercice 3 : Le but de cet exercice est de calculer la racine cubique de 8. Soit f la fonction définie sur \mathbb{R}_+^* par

$$f(x) = x^3 - 8. \quad (1)$$

1. Montrer que l'équation (1) admet une solution unique $\alpha \in [0, +\infty[$.
2. En utilisant la méthode de la dichotomie sur l'intervalle $[1, 5]$, estimer le nombre d'itérations nécessaires pour calculer le zéro α de la fonction f avec une tolérance $\varepsilon = 10^{-5}$.
3. Posons $g_1(x) = \frac{2}{3} \left(\frac{4}{x^2} + x \right)$.
Montrer que $|g'_1(x)| < 1, \forall x \in [2, 4]$ et que $g_1([2, 4]) \subset [2, 4]$.
4. En déduire que la méthode du point fixe définie par g_1 converge pour tout choix $x_0 \in [2, 4]$.
5. Calculer l'ordre de convergence de la méthode du point fixe définie par g_1 .
6. Expliciter la méthode de Newton pour la recherche du zéro de la fonction f . Que remarque-t-on ?
7. Pour $-\frac{2}{3} < \lambda < 0$ posons $g_2(x) = \lambda \left(x - \frac{8}{x^2} \right) + x$.
Soit $[a, b] \subset [0, +\infty[$ tel que $g_2 : [a, b] \rightarrow [a, b]$ de classe \mathcal{C}^1 .
Montrer que $\alpha = 2$ est un point fixe attractif pour g_2 dans $[a, b]$.
8. Que remarque-t-on pour $\lambda = -\frac{1}{3}$.
9. Que se passe-t-il si $\lambda = -\frac{2}{3}$.
10. Soient $\lambda \in \mathbb{R}, a_0 = 1, a_1 = 2$ et $a_2 = 3$.
Calculer explicitement le polynôme d'interpolation de Lagrange P_{g_2} associé à g_2 aux points a_0, a_1 et a_2 .
11. Montrer que $|g_2(x) - P_{g_2}(x)| \leq \frac{|g_2^{(3)}(\xi)|}{9\sqrt{3}}$ avec $\xi \in [a_0, a_2]$.
12. Pour $\lambda = -14$, calculer l'ordre de convergence de la méthode du point fixe définie par P_{g_2} .
13. Pour $x_0 = 2.75$ calculer les trois premières itérations de la suite $(x_{n+1} = g_1(x_n))_{n \geq 0}$.
14. Pour $y_0 = 2.75$ et $\lambda = -14$, calculer les trois premières itérations de la suite $(y_{n+1} = P_{g_2}(y_n))_{n \geq 0}$.