DM Calcul Numérique

BOUTON Nicolas

November 13, 2020

Exercice 1

1. Utilisons l'interpolation lagragienne.

   On a :

   $$f(t) \approx p(t)$$

   On veut maintenant approcher l'intégrale de f, on va donc utilisé l'intégrale du polynôme de lagrange :

   $$\int_a^b f(t)dt \approx \int_a^b p(t)dt$$

   Et on a :

   $$\int_a^b p(t)dt = \sum_{i=1}^{n} f(t_i)w_i$$

   Avec **n** le nombre de point et w_i :

   $$w_i = \int_a^b L_i(t)dt$$

   Essayons donc de calculer les polynôme de Lagrange associés aux points :

   $0, \frac{1}{3}, \frac{2}{3}, 1.$

Point $x = 0$:

$$\begin{aligned}
L_0 =& \frac{(x-\frac{1}{3})(x-\frac{2}{3})(x-1)}{(0-\frac{1}{3})(0-\frac{2}{3})(0-1)} \\
=& \frac{(x^2-\frac{2}{3}x-\frac{1}{3}x+\frac{2}{9})(x-1)}{(-\frac{2}{9})} \\
=& \frac{(x^3-x^2+\frac{2}{9}x)-(x^2-x+\frac{2}{9})}{(-\frac{2}{9})} \\
=& \frac{(x^3-2x^2+\frac{11}{9}x-\frac{2}{9})}{(-\frac{2}{9})} \\
=& -\frac{9(x^3-2x^2+\frac{11}{9}x-\frac{2}{9})}{2} \\
=& -\frac{9}{2}x^3+9x^2-\frac{11}{2}x+1
\end{aligned}$$

Point $x = \frac{1}{3}$:

$$\begin{aligned}
L_1 =& \frac{(x-0)(x-\frac{2}{3})(x-1)}{(\frac{1}{3}-0)(\frac{1}{3}-\frac{2}{3})(\frac{1}{3}-1)} \\
=& \frac{(x^2-\frac{2}{3}x)(x-1)}{(\frac{1}{3})(-\frac{1}{3})(-\frac{2}{3})} \\
=& \frac{(x^3-\frac{2}{3}x^2)-(x^2-\frac{2}{3}x)}{(\frac{2}{27})} \\
=& \frac{(x^3-\frac{5}{3}x^2+\frac{2}{3}x)}{(\frac{2}{27})} \\
=& \frac{27(x^3-\frac{5}{3}x^2+\frac{2}{3}x)}{2}
\end{aligned}$$

Point $x = \frac{2}{3}$:

$$\begin{aligned}
L_2 =& \frac{(x-0)(x-\frac{1}{3})(x-1)}{(\frac{2}{3}-0)(\frac{2}{3}-\frac{1}{3})(\frac{2}{3}-1)} \\
=& \frac{(x^2-\frac{1}{3}x)(x-1)}{(\frac{2}{3})(\frac{1}{3})(-\frac{1}{3})} \\
=& \frac{(x^3-\frac{1}{3}x^2)-(x^2-\frac{1}{3}x)}{-\frac{2}{27}} \\
=& \frac{(x^3-\frac{4}{3}x^2+\frac{1}{3}x)}{-\frac{2}{27}} \\
=& -\frac{27(x^3-\frac{4}{3}x^2+\frac{1}{3}x)}{2}
\end{aligned}$$

Point $x = 1$:

$$\begin{aligned}
L_3 =&\frac{(x-0)(x-\frac{1}{3})(x-\frac{2}{3})}{(1-0)(1-\frac{1}{3})(1-\frac{2}{3})}\\
=&\frac{(x^2-\frac{1}{3}x)(x-\frac{2}{3})}{(\frac{2}{3})(\frac{1}{3})}\\
=&\frac{(x^3-\frac{1}{3}x^2)-(\frac{2}{3}x^2-\frac{2}{3}\frac{1}{3}x)}{(\frac{2}{9})}\\
=&\frac{(x^3-x^2+\frac{2}{9}x)}{(\frac{2}{9})}\\
=&\frac{9(x^3-x^2+\frac{2}{9}x)}{2}
\end{aligned}$$

Calculons maintenant leurs intégrale :

Point $x = 0$:

$$\begin{aligned}
\int_0^1 L_0(t)dt &= \int_0^1 \left(-\frac{9}{2}t^3+9t^2-\frac{11}{2}t+1\right)dt\\
&=\left[-\frac{9}{8}t^4+\frac{9}{3}t^3-\frac{11}{4}t^2+t\right]_0^1\\
&=-\frac{9}{8}*1^4+\frac{9}{3}*1^3-\frac{11}{4}*1^2+1\\
&=\frac{3}{24}\\
&=\frac{1}{8}
\end{aligned}$$

Point $x = \frac{1}{3}$:

$$\begin{aligned}
\int_0^1 L_1(t)dt &= \int_0^1 \frac{27(t^3 - \frac{5}{3}t^2 + \frac{2}{3}t)}{2} dt \\
&= \frac{27}{2} \int_0^1 \left(t^3 - \frac{5}{3}t^2 + \frac{2}{3}t \right) dt \\
&= \frac{27}{2} \left[\left(\frac{1}{4}t^4 - \frac{5}{9}t^3 + \frac{2}{6}t^2 \right) \right]_0^1 \\
&= \frac{27}{2} \left(\frac{1}{4} - \frac{5}{9} + \frac{2}{6} \right) \\
&= \frac{27}{2} \left(\frac{9}{36} - \frac{20}{36} + \frac{12}{36} \right) \\
&= \frac{27}{2} \left(\frac{1}{36} \right) \\
&= \frac{27}{72} \\
&= \frac{3}{8}
\end{aligned}$$

Point $x = \frac{2}{3}$:

$$\begin{aligned}
\int_0^1 L_2(t)dt &= \int_0^1 -\frac{27(t^3 - \frac{4}{3}t^2 + \frac{1}{3}t)}{2} dt \\
&= -\frac{27}{2} \int_0^1 \left(t^3 - \frac{4}{3}t^2 + \frac{1}{3}t \right) dt \\
&= -\frac{27}{2} \left[\frac{1}{4}t^4 - \frac{4}{9}t^3 + \frac{1}{6}t^2 \right]_0^1 \\
&= -\frac{27}{2} \left(\frac{1}{4} - \frac{4}{9} + \frac{1}{6} \right) \\
&= -\frac{27}{2} \left(\frac{9}{36} - \frac{16}{36} + \frac{6}{36} \right) \\
&= -\frac{27}{2} \left(-\frac{1}{36} \right) \\
&= \frac{27}{72} \\
&= \frac{3}{8}
\end{aligned}$$

Point $x = 1$:

$$\begin{aligned}\int_0^1 L_3(t)dt = \int_0^1 \frac{9(t^3 - t^2 + \frac{2}{9}t)}{2}dt \\ &= \frac{9}{2}\int_0^1 \left(t^3 - t^2 + \frac{2}{9}t\right) dt \\ &= \frac{9}{2}\left[\frac{1}{4}t^4 - \frac{1}{3}t^3 + \frac{2}{18}t^2\right]_0^1 \\ &= \frac{9}{2}\left(\frac{1}{4} - \frac{1}{3} + \frac{2}{18}\right) \\ &= \frac{9}{2}\left(\frac{9}{36} - \frac{12}{36} + \frac{4}{36}\right) \\ &= \frac{9}{2}\left(\frac{1}{36}\right) \\ &= \frac{9}{72} \\ &= \frac{1}{8}\end{aligned}$$

Résultat :

$$w_0 = \frac{1}{8}, w_1 = \frac{3}{8}, w_2 = \frac{3}{8}, w_3 = \frac{1}{8}$$

2. Ici la méthode ne fonctionne pas.

   Il nous faudrai un point en plus tel que :

$$\int_0^1 f(t)dt \approx w_0 f(t_0) + w_1 f(t_1) + w_2 f(t_2) + w_3 f(t_3) + w_4 f(t_4)$$

3. Formule de quadrature : Faisons un changement de variable.

   On a $x = \frac{t - x_k}{x_{k+1} - x_k}$ donc $t = (x(x_{k+1} - x_k) + x_k)$

$$\begin{aligned}
\int_{x_k}^{x_{k+1}} f(x)dx &\approx (x_{k+1} - x_k) \int_0^1 f(x(x_{k+1} - x_k) + x_k)dx \\
&\approx (x_{k+1} - x_k) \\
&* [w_0 f((x_{k+1} - x_k)0 + x_k) \\
&+ w_1 f\left((x_{k+1} - x_k)\frac{1}{3} + x_k\right) \\
&+ w_2 f\left((x_{k+1} - x_k)\frac{2}{3} + x_k\right) \\
&+ w_3 f\left((x_{k+1} - x_k)1 + x_k\right)] \\
&\approx (x_{k+1} - x_k) \\
&* \left[\frac{1}{8} f((x_{k+1} - x_k)0 + x_k)\right. \\
&+ \frac{3}{8} f\left((x_{k+1} - x_k)\frac{1}{3} + x_k\right) \\
&+ \frac{3}{8} f\left((x_{k+1} - x_k)\frac{2}{3} + x_k\right) \\
&+ \left.\frac{1}{8} f\left((x_{k+1} - x_k)1 + x_k\right)\right] \\
&\approx \frac{(x_{k+1} - x_k)}{8} \left[f(x_k) + 3f\left(\frac{1}{3}x_{k+1} + \frac{2}{3}x_k\right)\right. \\
&+ \left. 3f\left(\frac{2}{3}x_{k+1} + \frac{1}{3}x_k\right) + f(x_{k+1})\right]
\end{aligned}$$

4. Formule composite :

   On a $x_k = a + kh$ et $h = \frac{b-a}{N}$

$$
\begin{aligned}
\int_a^b f(x)dx &\approx \sum_{k=0}^{N-1} \int_{x_k}^{x_{k+1}} f(x)dx \\
&\approx \sum_{k=0}^{N-1} h\frac{(x_{k+1}-x_k)}{8}\left[f(x_k)+3f\left(\frac{1}{3}x_{k+1}+\frac{2}{3}x_k\right)\right. \\
&\left. +3f\left(\frac{2}{3}x_{k+1}+\frac{1}{3}x_k\right)+f(x_{k+1})\right] \\
&\approx \sum_{k=0}^{N-1} h\frac{(a*(k+1)h-a-kh)}{8}\left[f(x_k)+3f\left(\frac{1}{3}x_{k+1}+\frac{2}{3}x_k\right)\right. \\
&\left. +3f\left(\frac{2}{3}x_{k+1}+\frac{1}{3}x_k\right)+f(x_{k+1})\right] \\
&\approx \sum_{k=0}^{N-1} \frac{h}{8}\left[f(x_k)+3f\left(\frac{1}{3}x_{k+1}+\frac{2}{3}x_k\right)\right. \\
&\left. +3f\left(\frac{2}{3}x_{k+1}+\frac{1}{3}x_k\right)+f(x_{k+1})\right]
\end{aligned}
$$

5. Nom de la fontion : **fourpoints**

   Paramètre d'entrées :

   - **a** : borne inférieur de l'intervale
   - **b** : borne supérieur de l'intervale
   - **N** : nombre de pas
   - **f** : fonction f

   Paramètre de sortie :

   - **res** : résultat de l'intégrale $\int_a^b f(x)dx$

   Explication du code :

   - Le code est triviale et commenté

   Résultat numérique :

   1er test : **fourpoints(0, 1, 1, mysquare)**

   - $a = 0$
   - $b = 1$
   - $N = 1$

- f : mysquare fonction $f(x) = x^2$
- **résultat :** 0.3333333

<u>2ème test :</u> **fourpoints(0, 10, 1, mysquare)**

- $a = 0$
- $b = 10$
- $N = 1$
- f : mysquare fonction $f(x) = x^2$
- **résultat :** 0.3333333

<u>3ème test :</u> **fourpoints(0, 100, 1, mypolynome)**

- $a = 0$
- $b = 100$
- $N = 1$
- f : mypolynome fonction $f(x) = -\frac{1}{3}x^3 + \frac{67}{4}x^2 + 7$
- **résultat :** -2749300.0

Exercice 2

1. (a) S_f est un polynôme de degré inférieur ou égale à 3.
   Donc S_f'' est un polynôme de degré inférieur ou égale à 1.
   On connait deux point :
   - au point x_k : $S_f''(x_k) = M_k$
   - au point x_{k+1} : $S_f''(x_{k+1}) = M_{k+1}$

   Et on sait que $h = \frac{b-a}{N}$
   Donc on peut appliquer la méthode de Lagrange :

$$L_0 = \frac{(x - x_{k+1})}{(x_k - x_{k+1})}$$

$$L_1 = \frac{(x - x_k)}{(x_{k+1} - x_k)}$$

$$\begin{aligned} S_f''(x) &= S_f''(x_k)L_0 + S_f''(x_{k+1})L_1 \\ &= M_k\frac{(x - x_{k+1})}{(x_k - x_{k+1})} + M_{k+1}\frac{(x - x_k)}{(x_{k+1} - x_k)} \\ &= -\frac{M_k}{h}(x - x_{k+1}) + \frac{M_{k+1}}{h}(x - x_k) \end{aligned}$$

   car on a : $x_{k+1} - x_k = a + (k+1)h - (a + kh) = h$

   (b) On a :

$$S_f''(x) = -\frac{M_k}{h}(x - x_{k+1}) + \frac{M_{k+1}}{h}(x - x_k)$$

   En intégrant une fois on obtient :

$$S_f'(x) = -\frac{M_k}{2h}(x - x_{k+1})^2 + \frac{M_{k+1}}{2h}(x - x_k)^2 + C$$

   avec C une constante.
   En intégrant une nouvelle fois on obtient ;

$$S_f(x) = -\frac{M_k}{6h}(x - x_{k+1})^3 + \frac{M_{k+1}}{6h}(x - x_k)^3 + Cx + D$$

   avec D une constante.
   Calculons $S_f(x_k)$:

$$\begin{aligned} S_f(x_k) &= -\frac{M_k}{6h}(x_k - x_{k+1})^3 + \frac{M_{k+1}}{6h}(x_k - x_k)^3 + Cx_k + D \\ &= -\frac{M_k}{6h}(x_k - x_{k+1})^3 + Cx_k + D \end{aligned}$$

Calculons $S_f(x_{k+1})$:

$$\begin{aligned} S_f(x_{k+1}) &= -\frac{M_k}{6h}(x_{k+1} - x_{k+1})^3 + \frac{M_{k+1}}{6h}(x_{k+1} - x_k)^3 + Cx_{k+1} + D \\ &= \frac{M_{k+1}}{6h}(x_{k+1} - x_k)^3 + Cx_{k+1} + D \end{aligned}$$

On a donc le système suivant :

$$\begin{cases} -\frac{M_k}{6h}(x_k - x_{k+1})^3 + Cx_k + D = y_k \\ \frac{M_{k+1}}{6h}(x_{k+1} - x_k)^3 + Cx_{k+1} + D = y_{k+1} \end{cases}$$

$$\begin{cases} -\frac{M_k}{6h}(x_k - x_{k+1})^3 + Cx_k + D = y_k \\ \frac{M_{k+1}}{6h}(x_{k+1} - x_k)^3 + Cx_{k+1} + D - \left(-\frac{M_k}{6h}(x_k - x_{k+1})^3 + Cx_k + D\right) = y_{k+1} - y_k \end{cases}$$

$$\begin{cases} -\frac{M_k}{6h}(x_k - x_{k+1})^3 + Cx_k + D = y_k \\ \frac{1}{6h}(M_{k+1}(x_{k+1} - x_k)^3 + M_k(x_k - x_{k+1})^3) + C(x_{k+1} - x_k) = y_{k+1} - y_k \end{cases}$$

$$\begin{cases} -\frac{M_k}{6h}(x_k - x_{k+1})^3 + Cx_k + D = y_k \\ \frac{1}{6h}(M_{k+1}h^3 + M_k(-h^3)) + Ch = y_{k+1} - y_k \end{cases}$$

$$\begin{cases} -\frac{M_k}{6h}(x_k - x_{k+1})^3 + Cx_k + D = y_k \\ C = \frac{y_{k+1}}{h} - \frac{y_k}{h} - \frac{M_{k+1}h^3}{6h^2} + \frac{M_k h^3}{6h^2} \end{cases}$$

$$\begin{cases} -\frac{M_k}{6h}(x_k - x_{k+1})^3 + Cx_k + D = y_k \\ C = \frac{y_{k+1}}{h} - \frac{y_k}{h} - \frac{M_{k+1}h}{6} + \frac{M_k h}{6} \end{cases}$$

$$\begin{cases} Cx_k + D = y_k + \frac{M_k}{6h}(x_k - x_{k+1})^3 \\ C = \frac{y_{k+1}}{h} - \frac{y_k}{h} - \frac{M_{k+1}h}{6} + \frac{M_k h}{6} \end{cases}$$

$$\begin{cases} Cx_k + D = y_k - \frac{M_k h^2}{6} \\ C = \frac{y_{k+1}}{h} - \frac{y_k}{h} - \frac{M_{k+1}h}{6} + \frac{M_k h}{6} \end{cases}$$

$$\begin{cases} D = y_k - \frac{M_k h^2}{6} - (\frac{y_{k+1}}{h} - \frac{y_k}{h} - \frac{M_{k+1}h}{6} + \frac{M_k h}{6})x_k \\ C = \frac{y_{k+1}}{h} - \frac{y_k}{h} - \frac{M_{k+1}h}{6} + \frac{M_k h}{6} \end{cases}$$

Maintenant remplaçons C et D par leurs valeurs :

$$S_f(x) = -\frac{M_k}{6h}(x - x_{k+1})^3 + \frac{M_{k+1}}{6h}(x - x_k)^3 + Cx + y_k - \frac{M_k h^2}{6} - Cx_k$$

$$\begin{aligned} S_f(x) = &-\frac{M_k}{6h}(x - x_{k+1})^3 + \frac{M_{k+1}}{6h}(x - x_k)^3 \\ &+ \left(\frac{y_{k+1}}{h} - \frac{y_k}{h} - \frac{M_{k+1}h}{6} + \frac{M_k h}{6}\right)x \\ &+ y_k - \frac{M_k h^2}{6} \\ &- \left(\frac{y_{k+1}}{h} - \frac{y_k}{h} - \frac{M_{k+1}h}{6} + \frac{M_k h}{6}\right)x_k \end{aligned}$$

Donc on a :

$$\begin{aligned} S_f(x) = &-\frac{M_k}{6h}(x - x_{k+1})^3 + \frac{M_{k+1}}{6h}(x - x_k)^3 \\ &+ \left(\frac{y_{k+1}}{h} - \frac{y_k}{h} - \frac{M_{k+1}h}{6} + \frac{M_k h}{6}\right)(x - x_k) \\ &+ y_k - \frac{M_k h^2}{6} \end{aligned}$$

Et on a :

$$S_f(x) = A_k(x - x_{k+1})^3 + B_k(x - x_k)^3 + C_k(x - x_k) + D_k$$

Finalement on trouve :

$$\begin{cases} A_k = -\frac{M_k}{6h} \\ B_k = \frac{M_{k+1}}{6h} \\ C_k = \frac{y_{k+1}}{h} - \frac{y_k}{h} - \frac{M_{k+1}h}{6} + \frac{M_k h}{6} \\ D_k = y_k - \frac{M_k h^2}{6} \end{cases}$$

(c) Il faut calculer $S_f(x_{k-1})$ et $S''_f(x_{k-1})$.
Commencons par calculer $S''_f(x_{k-1})$:

$$\begin{aligned} S''_f(x_{k-1}) &= -\frac{M_k}{h}(x_{k-1} - x_{k+1}) + \frac{M_{k+1}}{h}(x_{k-1} - x_k) \\ M_{k-1} &= -\frac{M_k}{h}(-2h) + \frac{M_{k+1}}{h}(-h) \\ M_{k-1} &= 2M_k - M_{k+1} \end{aligned}$$

Maintenant calculons $S_f(x_{k-1})$:

$$\begin{aligned}
S_f(x_{k-1}) &= -\frac{M_k}{6h}(x_{k-1}-x_{k+1})^3 + \frac{M_{k+1}}{6h}(x_{k-1}-x_k)^3 \\
&+ \left(\frac{y_{k+1}}{h} - \frac{y_k}{h} - \frac{M_{k+1}h}{6} + \frac{M_k h}{6}\right)(x_{k-1}-x_k) \\
&+ y_k - \frac{M_k h^2}{6} \\
S_f(x_{k-1}) &= -\frac{M_k}{6h}(-2h)^3 + \frac{M_{k+1}}{6h}(-h)^3 \\
&+ \left(\frac{y_{k+1}}{h} - \frac{y_k}{h} - \frac{M_{k+1}h}{6} + \frac{M_k h}{6}\right)(-h) \\
&+ y_k - \frac{M_k h^2}{6}
\end{aligned}$$

Donc cela nous ramène à :

$$\begin{aligned}
S_f(x_{k-1}) &= \frac{8M_k h^2}{6} - \frac{M_{k+1}h^2}{6} \\
&+ \left(\frac{y_{k+1}}{h} - \frac{y_k}{h} - \frac{M_{k+1}h}{6} + \frac{M_k h}{6}\right)(-h) \\
&+ y_k - \frac{M_k h^2}{6} \\
y_{k-1} &= \frac{8M_k h^2}{6} - \frac{M_{k+1}h^2}{6} \\
&- \left(y_{k+1} - y_k - \frac{M_{k+1}h^2}{6} + \frac{M_k h^2}{6}\right) \\
&+ y_k - \frac{M_k h^2}{6}
\end{aligned}$$

Après réarangement :

$$\begin{aligned}
y_{k-1} &= -y_{k+1} + 2y_k + \frac{M_{k+1}h^2}{6} - \frac{2M_k h^2}{6} - \frac{M_{k+1}h^2}{6} + \frac{8M_k h^2}{6} \\
y_{k+1} + y_{k-1} - 2y_k &= \frac{6M_k h^2}{6} \\
y_{k+1} + y_{k-1} - 2y_k &= \frac{4M_k h^2}{6} + \frac{2M_k h^2}{6}
\end{aligned}$$

Or on a :

$$M_{k-1} = 2M_k - M_{k+1}$$
$$2M_k = M_{k+1} + M_{k-1}$$

Donc on a :

$$\begin{aligned}
y_{k+1} + y_{k-1} - 2y_k &= \frac{4M_k h^2}{6} + \frac{(M_{k+1} + M_{k-1})h^2}{6} \\
y_{k+1} + y_{k-1} - 2y_k &= \frac{4M_k h^2}{6} + \frac{M_{k+1} h^2}{6} + \frac{M_{k-1} h^2}{6} \\
6\frac{y_{k+1} + y_{k-1} - 2y_k}{h^2} &= M_{k+1} + 4M_k + M_{k-1} \\
M_{k+1} + 4M_k + M_{k-1} &= 6\frac{y_{k+1} + y_{k-1} - 2y_k}{h^2}
\end{aligned}$$

Posons $u_k = 6\frac{y_{k+1}+y_{k-1}-2y_k}{6}$

On a donc :

$$u_k = M_{k+1} + 4M_k + M_{k-1}$$

avec $1 \leq k \leq n - 1$

Ce qui nous donne le système linéaire suivant :

$$\begin{bmatrix}
4 & 1 & 0 & . & . & . & 0 & 0 & 0 \\
1 & 4 & 1 & . & . & . & 0 & 0 & 0 \\
0 & 1 & 4 & . & . & . & 0 & 0 & 0 \\
. & . & . & . & & & . & . & . \\
. & . & . & & . & & . & . & . \\
. & . & . & & & . & . & . & . \\
0 & 0 & 0 & . & . & . & 4 & 1 & 0 \\
0 & 0 & 0 & . & . & . & 1 & 4 & 1 \\
0 & 0 & 0 & . & . & . & 0 & 1 & 4
\end{bmatrix}
\begin{bmatrix}
M_1 \\ M_2 \\ M_3 \\ . \\ . \\ . \\ M_{n-3} \\ M_{n-2} \\ M_{n-1}
\end{bmatrix}
=
\begin{bmatrix}
u_1 \\ u_2 \\ u_3 \\ . \\ . \\ . \\ u_{n-3} \\ u_{n-2} \\ u_{n-1}
\end{bmatrix}$$
$$AM = U$$

Avec M un vecteur qui représente tous les M_k

et un vecteur U qui représente tout les u_k

avec $1 \leq k \leq n - 1$.

2. Nom de la fontion : **calcul_y**

   Paramètre d'entrées :

   - **func** : fonction f
   - **a** : borne inférieur de l'intervale
   - **k** : nombre de pas en cours
   - **h** : le pas

   Paramètre de sortie :

   - **res** : $y_{k+1} + y_{k-1} - 2y_k$

   Nom de la fontion : **moments**

   Paramètre d'entrées :

   - **func** : fonction f
   - **a** : borne inférieur de l'intervale
   - **b** : borne supérieur de l'intervale
   - **N** : nombre de pas

   Paramètre de sortie :

   - **res** : vecteur de tous les moments M_k avec $1 \leq k \leq n-1$

   Explication du code :

   - Le code est triviale et commenté

   Résultat numérique :

   1er test : **moments(test, 0, 1, 10)**

   - test : fonction test
   - $a = 0$
   - $b = 1$
   - $N = 10$
   - **résultat :**

   Je ne sais pas ce qu'elle doit retourner pour cette appelle ...

   Nom de la fontion : **interpol**

   Paramètre d'entrées :

- **M** : vecteur des moments M_k
- **func** : fonction f
- **a** : borne inférieur de l'intervale
- **b** : borne supérieur de l'intervale
- **N** : nombre de pas
- **x** : point x où il faut calculer la fonction

Paramètre de sortie :

- **res** : S_f

Explication du code :

- Le code est triviale et commenté

Résultat numérique :
1er test : **interpol(moments(test, 0, 1, 10), test, 0, 1, 10, 0)**

- **moments(test, 0, 1, 10)** : appel à la fonction **moments**
- test : fonction test
- $a = 0$
- $b = 1$
- $N = 10$
- $x = 0$
- **résultat :**

Je ne sais pas ce qu'elle doit retourner pour cette appelle ...

Ecercice 3

Annexe

BOUTON NICOLAS

```
// Exercice 1

//******************************************************

// Fonction carré
function [res] = mysquare(x)
     res = - (x * x * x) / 3 +(67 / 4) * x * x + 7;
endfunction

//******************************************************

// Fonction polynomiale d'ordre 3
function [res] = mypolynome(x)
     res = - (x * x * x) / 3 +(67 / 4) * x * x + 7;
endfunction

//******************************************************

// Calcul de la formule composite
function [res] = fourpoints(a, b, N, f)
     // Initialisation du résultat
     res = 0;

     // Initialisation du tableau w_i
     w_i = [1/8, 3/8, 3/8, 1/8];

     // Calcul du pas h
     h = (b - a) / N;
     h_8 = h / 8;

     // Calcul de la somme
     for k = 0:(N-1)
         xk = a + k * h;
         xk1 = a + (k + 1) * h;

         res = res + f(xk);
         res = res + 3 * f(1/3 * xk1 + 2/3 * xk);
         res = res + 3 * f(2/3 * xk1 + 1/3 * xk);
         res = res + f(xk1);
     end

     res = res * h_8;
endfunction
```

src/exo1.sci

```
// Exercice 2

//**********************************************************************

// Fonction test
function [res] = test(x)
    res = x^2 - 3;
endfunction

//**********************************************************************

// Calcul de y_k+1 + y_k-1 - 2y_k
function [res] = calcul_y(func, a, k, h)
    // Initialisation du résultat
    res = 0;

    res = res + func(a + (k + 1) * h);
    res = res + func(a + (k - 1) *  h);
    res = res - 2 * func(a + k * h);
endfunction

//**********************************************************************

// Calcul des moments
function [res] = moments(func, a, b, N)
    // Calcul de h et h^2
    h = (b - a) / N;
    h2 = h * h;

    // Initialisation du tableau des moments
    res = zeros(N - 1);
    res(1) = 0;
    res(N - 1) = 0;

    // Initialisation du tableau A
    A = zeros(N - 1, N - 1);
    for i = 1:(N - 1)
        for j = 1:(N - 1)
            if (i == j)
              A(i, j) = 4;
        elseif (j == i - 1 || j == i + 1)
              A(i, j) = 1;
        end
        end
    end

    // inversion de A
    A = inv(A);

    // Initialisation du tableau U
```

```
    u = zeros(N - 1);
    for k = 1:(N - 1)
        u(k) = (6 * calcul_y(func, a, k, h)) / h2;
    end

    // Calcul des Mk
    for i = 1:(N - 1)
        for k = 1:(N - 1)
            res(k) = A(i, k) * u(k);
        end
    end
endfunction

//**************************************************************************

// Calcul de Sf
function [res] = interpol(M, func, a, b, N, x)
    // Initialisation du résultat
    res = 0;

    // Calcul de h
    h = (b - a) / N;

    // Trouve k
    find = -1;
    for k = 1:(N - 1)
        if (a + k * h >= x)
           find = k - 1;
        end
    end

    if (find == -1)
       res = 0;
       return
    end

    // Initialise k, x_k et x_k1 (x_k+1)
    k = find;
    x_k = a + k * h;
    x_k1 = a + (k + 1) * h;

    // Calcul de Ak
    Ak = - M(k) / (6 * h);

    // Calcul de Bk
    Bk = M(k + 1) / (6 * h);

    // Calcul de Ck
    Ck = (func(x_k1) - func(x_k)) / h - Bk - Ak;

    // Calcul de Dk
```

```
      Dk = func(x_k) - (M(k) * h^2) / 6;

      // Calcul de Sf
      res = Ak * (x - x_k1)^3 + Bk * (x - x_k)^3 + Ck * (x - x_k) + Dk;
endfunction
```

src/exo2.sci