Table des matières

I Automatique	2
II Éléments finis	2
III Béziers-Splines	2
1 Courbes paramétrées	2
2 Splines	2
3 B-Splines	3
4 Algorithme	3
IV Optimisation linéaire	3
V Processus de Markov	4
VI Statistiques	4

Première partie

Automatique

- 1. Définition linéaire, invariant.
- 2. Définition accessible, ensemble d'accessibilité, contrôlable, complètement contrôlable.
- 3. Solution de l'équation $\dot{x}(t) = Ax(t) + Bu(t)$
- 4. Définition transformée de Laplace. Transformée de f'. Transformée de cos, sin et exponentielle.
- 5. Fonction de transfert

Deuxième partie

Éléments finis

- 1. Théorème de Lax-Milgram
- 2. Choix de V_h , dimension?
- 3. Fonctions de base, problème discrétisé
- 4. Matrice de rigidité
- 5. R est définie positive

Troisième partie

Béziers-Splines

1 Courbes paramétrées

- 1. Régularité, p-régulier
- 2. Arc admet un veteur limite tangeant
- 3. Suivant p et q pairs et impairs
- 4. Branches infinies dans le cas des courbes planes
- 5. Revoir réduction d'intervalle
- 6. Longueur de l'arc
- 7. Arcs équivlents
- 8. Courbes gauche: tangente, plan normal, plan osculateur, normale principale
- 9. Paramétrisation normale, abscisse curviligne
- 10. Exemple de paramètre admissible
- 11. Courbure algébrique, rayon de courbure, centre de courbure, cercle osculateur, développée
- 12. Formules de Frénet
- 13. Trouver un plan tangeant

2 Splines

- 14. Définition de la suite τ , r, $\mathcal{P}^{k,\tau,r}$
- 15. Dimension et base de $\mathcal{P}^{k,\tau,r}$
- 16. Particularité des fonctions splines, dimension de l'espace des fonctions splines
- 17. Conditions (C) pour splines cubiques
- 18. Unicité?
- 19. Problème de minimisation vérifié par une fonction spline cubique

3 B-Splines

- 20. Définition de nœuds, multiplicité k
- 21. Définition de $w_{ij}(x)$
- 22. Relation de récurrence pour les $B_{i,k}$
- 23. Quelle multiplicité pour avoir $B_{i,k}$ nul?
- 24. 6 propriétés des $B_{i,k}$
- 25. Formule de dérivée à droite
- 26. Définition de $\mathcal{P}^{k,\tau}$
- 27. Lien entre n, m et k. Condition pour une base.

4 Algorithme

- 28. Définition de S
- 29. Algorithme de De Casteljan dévaluation en un point
- 30. Algorithme des dérivées
- 31. Algorithme d'insertion d'un nœud

Quatrième partie

Optimisation linéaire

- 1. Définition infimum, minimum
- 2. Définition coercive
- 3. Deux exemples fonctions coercives
- 4. Exemple de J coercive
- 5. Condition pour que J atteigne son minimum
- 6. Rapport frontière et minimum
- 7. Définition dérivée directionnelle, Gâteaux-différentiable, gradient
- 8. Définition de Fréchet-différentiable
- 9. Fréchet ⇒ Gâteaux
- 10. Définition espace convexe, épigraphe.
- 11. Équivalence fonction convexe
- 12. Définition strictement convexe, α -convexe.
- 13. Équivalence à f convexe
- 14. Équivalence à α -convexe
- 15. Condition d'optimalité dans un ouvert
- 16. Condition nécessaire puis condition suffisante pour un minimum
- 17. Théorème de Kuhn et Tucker
- 18. Contraintes qualifiées
- 19. Théorème dans le cas des contraintes qualifiées
- 20. Condition nécessaire de qualification
- 21. Lemme : équivalence à un minimum
- 22. Équivalent à minimum avec λ
- 23. Point selle
- 24. Propriété des points selles : système vérifié

- 25. Lemme : inégalité sup et inf
- 26. Problème dual
- 27. Problème d'optimisation linéaire, passage du problème sous forme canonique à la forme standard
- 28. Ensemble des solutions réalisables, sommets
- 29. Définition de Γ , A_{γ} et \mathcal{B} .

Cinquième partie

Processus de Markov

- 1. Définition de processus
- 2. Propriété de Markov, homogénéité
- 3. Mesure de probabilité, $f: E \to \mathbb{C}$: représentation vectorielle
- 4. Matrice stochastique
- 5. Relations de Kolmogorov
- 6. Définition "i conduit à j", conduit) un préordre. Notation.
- 7. i et j communiquent, relation d'équivalence, notation.
- 8. Définition transitive, finale, ergodiques.
- 9. Existence de classes finales dans le cas fini
- 10. Forme canonique matrice de transition, puissance n
- 11. Si E fini, alors le processus finira presque surement dans une des classes finales
- 12. A quoi correspond $(I-Q)^{-1}$?
- 13. **B=NR**?
- 14. Ensemble des entiers avec un chemin
- 15. Propriété fondamentale
- 16. $\mathbf{PGCD}(N_{ii})$
- 17. Période d'une classe, classe apériodique.
- 18. Forme de N_{ii} et de N_{ij}
- 19. Définition de $i \sim j$
- 20. Nombre de sous-classes cycliques
- 21. Chaîne régulière
- 22. Équilvalence à chaîne régulière
- 23. Théorème fondamental des chaînes régulières
- 24. Théorème ergodique

Sixième partie

Statistiques

- 1. Définition suite chronologique
- 2. Deux modèles de décomposition : quelle combinaison? Dans quels cas va-t-on choisir l'un ou l'autre?
- 3. Moindres carrés : expression de a et b.
- 4. Mise en place de la méthode des deux points
- 5. Expression de r
- 6. Moindre carré polynomial : expression de θ^{MC}
- 7. Formule des moyennes mobiles

- 8. Définition MMC
- 9. Étape dans la décomposition d'une série chronologique
- 10. Loi du chi2 : espérance et variance
- 11. Loi de Student, de Fisher, carré d'une Student
- 12. Définition MLG
- 13. Définition des estimateurs A, B et σ^2 . Lois de chacun.
- 14. d_x^2 ?
- 15. Statistiques pour avoir les intervalles de confiance pour $\alpha,\,\beta$ et σ^2
- 16. IC de chacun d'entre eux
- 17. Test significatif du lien linéaire : Stat et zone de rejet
- 18. Test d'un modèle linéaire spécifique
- 19. IC pour $\mathbb{E}(Y_0)$ et pour une observation Y_0
- 20. Test du caractère significatif de la liaison linéaire par comparaison de modèle
- $21.\ \, \text{ANOVA}$ 1 : Gueule des données et du modèle
- 22. Definition dimension
- 23. Définition de M_1 et M_p
- 24. Estimation des paramètres dans chacun des modèles
- 25. Statistique de test
- 26. Définition contraste
- 27. Statistique de test pour les contrastes
- 28. Estimateur des μ_i et des σ_i^2
- 29. IC pour μ_i