

# MNAP

Pr: Claire Chainais.

→  $C_1$ : Calcul approché d'intégrales

$C_2$ : Recherches de zéros, résolutions approchées équations non linéaires

$C_3$ : Méthodes Numériques Equations Différentielles

① Calcul approché d'intégrales.

① Motivation → FF Chasles.

② Premières méthodes de quadratures

②.1 Formules élémentaires

②.2 Formules Composées → FFC, C  
→ FFQ C

②.3 Evaluation précision méthodes → def. Erreur  
→ comp<sup>g</sup> [M] classiqs  
→ Démo.

③ Vers [M] plus précises

③.1 Formalisme général → def. [M] intégr<sup>g</sup> numériq  
→ obten<sup>g</sup> de FF élémentaires  
→ CDV  $[-1, 1]$   
→ def FFQ élémentaire  
→ FFQE sur  $[x_k, x_{k+1}]$   
→ FF g'm'le FF composée

③.2 Ordre & Estima<sup>g</sup> erreur

→ def. ordre  
→ détermin<sup>g</sup> ordre FFQ  
→ lien ↔ ordre & estima<sup>g</sup> erreur

③.3 Obten<sup>g</sup> nouvelles méthodes

FFT  
FF Simpson  
FF Boole-Villarcane

→ [M] Newton-Cotes  
→ [M] Gauss

# I. Intégral Numérique

FF Chasles: 
$$\int_a^b f(x) dx = \sum_{k=0}^{N-1} \int_{x_k}^{x_{k+1}} f(x) dx$$

Subdivi<sup>9</sup> intervalle:  $[a, b]$ :

$$a = x_0 < x_1 < \dots < x_k < x_{k+1} < \dots < x_N = b$$

@ Subdivi<sup>9</sup> régulière avec pas  $h$ :

$$x_k = a + k \cdot \frac{b-a}{N} \text{ pour } 0 \leq k \leq N$$

$$x_k = a + k \cdot h$$

(Valeur approchée intégrale:  $J_k^Q(f)$  où  $Q$  désigne la méthode)

## II. Premières méthodes quadratures

### II.1 FFE (Formules élémentaires)

RG:  $J_k^{RG}(f) = (x_{k+1} - x_k) f(x_k)$

RD:  $J_k^{RD}(f) = (x_{k+1} - x_k) f(x_{k+1})$

RPM:  $J_k^{RPM}(f) = (x_{k+1} - x_k) f\left(\frac{x_k + x_{k+1}}{2}\right)$

T:  $J_k^T(f) = (x_{k+1} - x_k) \left( \frac{f(x_k) + f(x_{k+1})}{2} \right)$

## II.2 Formules Composées.

FFC, Chasles: 
$$\int_a^b f(x) dx = \sum_{k=0}^{N-1} \int_{x_k}^{x_{k+1}} f(x) dx$$

soit  $I_{[a,b]}(f) = \sum_{k=0}^{N-1} I_k(f)$

Formule de quadrature composée (val<sup>R</sup> approché de  $I$ ):

→ dépend de subdivi<sup>9</sup>  $(x_k)_{0 \leq k \leq N}$  & de  $h \rightarrow N$   $\frac{b-a}{N}$ .

$$J_{[a,b],h}^Q(f) = \sum_{k=0}^{N-1} J_k^Q(f)$$

RG:  $J_{[a,b],h}^{RG}(f) = \sum_{k=0}^{N-1} (x_{k+1} - x_k) f(x_k)$

RD:  $J_{[a,b],h}^{RD}(f) = \sum_{k=0}^{N-1} (x_{k+1} - x_k) f(x_{k+1})$

RPM:  $J_{[a,b],h}^{RPM}(f) = \sum_{k=0}^{N-1} (x_{k+1} - x_k) f\left(\frac{x_k + x_{k+1}}{2}\right)$

T:  $J_{[a,b],h}^T(f) = \sum_{k=0}^{N-1} (x_{k+1} - x_k) \cdot \frac{f(x_k) + f(x_{k+1})}{2}$



## II.3 Évaluer précision méthodes

① Erreur:  $E_f(h) = \left| J_{[a,b],h}^Q(f) - I_{[a,b]}(f) \right|$

L'erreur est égale à la valeur absolue de la VAP moins la VEX.

On veut  $E_f(h) \rightarrow 0$  quand  $h \rightarrow 0$  qd  $N \rightarrow +\infty$ .

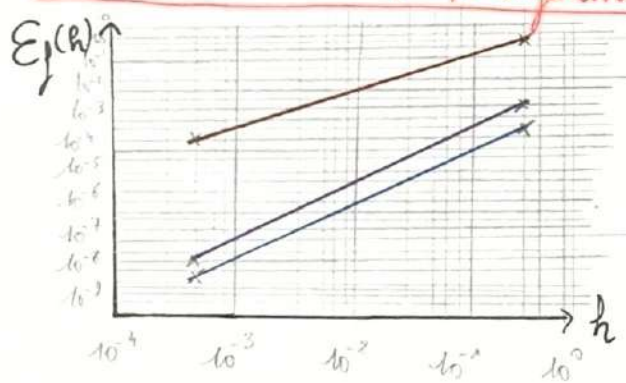
si  $E_f(h) = \underbrace{C_f}_{\text{cte.}} \cdot h^\alpha$  (FF quadrature  $\nearrow$  précision)  
 quand  $\alpha \nearrow$

si  $E_f(\frac{h}{2}) = \frac{C_f}{2^\alpha} h^\alpha = \frac{E_f(h)}{2^\alpha}$  ;  $E_f(\frac{h}{10}) = \frac{E_f(h)}{10^\alpha}$

### Comparaison [M] classiques

$f(x) = x \cdot \sin x$  ;  $I = \int_0^{\pi/2} f(x) dx = 1$

### Vitesse de CV<sup>a</sup> et H logarithmique



RG:  $\alpha = 1$   
 RPM:  $\alpha = 2$   
 T:  $\alpha = 2$

$\log E_f(h) = \log C_f + \alpha \cdot \log h$

Points espacés en # logarithmique ont un ratio cte!

$\alpha = \frac{\Delta y}{\Delta x} = ?$   $10^1 \leftrightarrow 2 \cdot 10^{-1}$   
 $10^{-2} \leftrightarrow 10^{-6} \uparrow 10^2$

$\frac{h}{10} \leftrightarrow \frac{\varepsilon}{100} \leftrightarrow \alpha = 2$  tracer  $h^1, h^2, h^3 \dots$

### Démonstration

② RG  $\int_a^b f(x) dx = \sum_{k=0}^{N-1} \int_{x_k}^{x_{k+1}} f(x) dx$

La fonction cte:  $(x_{k+1} - x_k) f(x_k) = \int_{x_k}^{x_{k+1}} f(x) dx$   
 $\int_a^b f(x) dx = \sum_{k=0}^{N-1} \int_{x_k}^{x_{k+1}} f(x) dx = \sum_{k=0}^{N-1} \int_{x_k}^{x_{k+1}} (f(x) - f(x_k)) dx$

③ TAF  $\exists c_x, x_k \mid f(x) - f(x_k) = (x - x_k) f'(c_x, x_k)$

④ IAF  $|f(x) - f(x_k)| \leq |x - x_k| \max_{[a,b]} |f'|$

On veut obtenir:

②  $\left| \int_a^b f(x) dx - \sum_{k=0}^{N-1} (x_{k+1} - x_k) f(x_k) \right| \leq \frac{b-a}{2} \max_{[a,b]} |f'|$

Puis,  $\mathcal{E}_f(h) = \left| \int_a^b f(x) dx - \sum_{k=0}^{N-1} \int_{x_k}^{x_{k+1}} f(x_k) dx \right|$

$$\leq \sum_{k=0}^{N-1} \int_{x_k}^{x_{k+1}} |f(x) - f(x_k)| dx$$

$$\leq \sum_{k=0}^{N-1} \int_{x_k}^{x_{k+1}} \max_{x \in [x_k, x_{k+1}]} |f'(x)| (x - x_k) dx$$

$$\leq \max_{[a, b]} |f'| \sum_{k=0}^{N-1} \int_{x_k}^{x_{k+1}} (x - x_k) dx$$

$$\mathcal{E}_f(h) \leq \max_{[a, b]} |f'| \sum_{k=0}^{N-1} \left[ \frac{1}{2} (x - x_k)^2 \right]_{x_k}^{x_{k+1}} = \max_{[a, b]} |f'| \sum_{k=0}^{N-1} \frac{(x_{k+1} - x_k)^2}{2}$$

$$\mathcal{E}_f(h) \leq \max_{[a, b]} |f'| \underbrace{\frac{h}{2} \sum_{k=0}^{N-1} (x_{k+1} - x_k)}_{x_N - x_0 = b - a}$$

Somme télescopique

et  $h = x_{k+1} - x_k$

### III Vers [M] plus précises

#### III.1 Formalisme général

#### ① [M] intégral numérique

soit  $f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$  ( $a < b$ ) une f cont,

$$I_{[a, b]}(f) = \int_a^b f(x) dx. \text{ Une formule d'intégration}$$

numérique ou formule de quadrature est une approximation de  $I_{[a, b]}(f)$  par une combinaison linéaire d'évaluations de la fonction  $f$  en des points de  $[a, b]$  donnés.

#### Obtenue à l'aide FF élémentaires

- on définit une FF de quadrature élémentaire  $J_k^Q(f)$  par approx  $\int_{x_k}^{x_{k+1}} f(x) dx$

- on en déduit FF Composée :

$$J_{[a, b], h}^Q(f) = \sum_{k=0}^N J_k^Q(f)$$



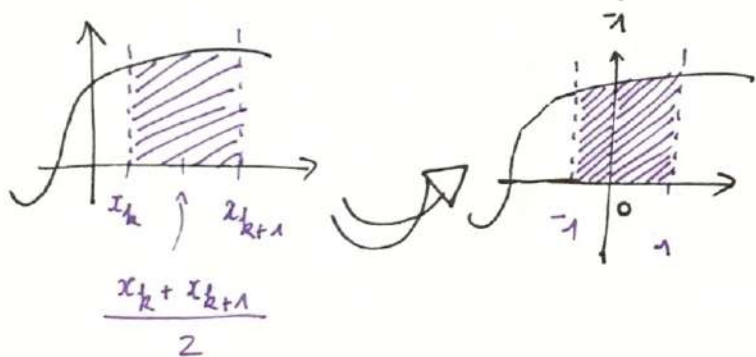
CDV se ramenant à  $[-1, 1]$ .

De  $[x_k, x_{k+1}] \hat{=} [-1, 1]$ ,

$$\begin{cases} x = \frac{x_k + x_{k+1}}{2} + \frac{x_{k+1} - x_k}{2} s \\ dx = \frac{x_{k+1} - x_k}{2} ds \end{cases}$$

$$\begin{aligned} \int_{x_k}^{x_{k+1}} f(x) dx &= \frac{x_{k+1} - x_k}{2} \int_{-1}^1 f\left(\frac{x_k + x_{k+1}}{2} + \frac{x_{k+1} - x_k}{2} s\right) ds \\ &= \frac{x_{k+1} - x_k}{2} \int_{-1}^1 \varphi_k(s) ds \end{aligned}$$

→ il suffit de définir FF de quadrature élémentaire sur  $[-1, 1]$ , pour approcher  $\int_{-1}^1 \varphi(s) ds$ .



FF de quadrature élémentaire sur  $[-1, 1]$

⑤ Une FF de quadrature élémentaire

$J_{[-1, 1]}^{\varphi}(\varphi)$  pour approcher  $\int_{-1}^1 \varphi(s) ds$

est de la forme  $J_{[-1, 1]}^{\varphi}(\varphi) = \sum_{j=0}^l w_j \varphi(\tau_j)$ .

$$\begin{cases} l \in \mathbb{N} \\ \tau_j \in [-1, 1] \text{ pour } 0 \leq j \leq l \\ \sum_{j=0}^l w_j = 2 \end{cases}$$

@-RPM:  $l=0, \tau_0=0, w_0=2$

-T:  $l=1, \tau_0=-1, \tau_1=1, w_0=w_1=1$ .

FF de quadrature élémentaire sur  $[x_k, x_{k+1}]$

CDV 
$$\int_{x_k}^{x_{k+1}} f(x) dx = \frac{x_{k+1} - x_k}{2} \int_{-1}^1 f\left(\frac{x_k + x_{k+1}}{2} + \frac{x_{k+1} - x_k}{2} s\right) ds$$

Application de FF élémentaire sur  $[-1, 1]$ :

$$\varphi_k(s) = f\left(\frac{x_k + x_{k+1}}{2} + \frac{x_{k+1} - x_k}{2} s\right)$$

$$\Rightarrow J_{[-1, 1]}^{\varphi}(\varphi_k) = \sum_{j=0}^l w_j f\left(\frac{x_k + x_{k+1}}{2} + \frac{x_{k+1} - x_k}{2} \tau_j\right)$$

④

On définit,  $J_k^Q(f) = \frac{x_{k+1} - x_k}{2} \sum_{j=0}^l w_j f\left(\frac{x_k + x_{k+1}}{2} + \frac{x_{k+1} - x_k}{2} \tau_j\right)$

soit  $\lambda_j = \frac{w_j}{2}$ ,

$\tau_{kj} = \frac{x_k + x_{k+1}}{2} + \frac{x_{k+1} - x_k}{2} \tau_j, \forall 0 \leq j \leq l.$

Une FFQE  $J_k^Q(f)$  se rapproche  $\int_{x_k}^{x_{k+1}} f(x) dx$  edf

$J_k^Q(f) = (x_{k+1} - x_k) \sum_{j=0}^l \lambda_j f(\tau_{kj})$

4  $l \in \mathbb{N}$

$\tau_{kj} \in [x_k, x_{k+1}]$  pour  $0 \leq j \leq l$

$\sum_{j=0}^l \lambda_j = 1$

Ccl:  $\int_a^b g_m' k$  FF composée.

4 FF Chastes, définiss FFQ Composée  $J_{[a,b],h}^Q(f)$ , approxima de  $\int_a^b f(x) dx$ :

$J_{[a,b],h}^Q(f) = \sum_{k=0}^{N-1} (x_{k+1} - x_k) \sum_{j=0}^l \lambda_j f(\tau_{kj})$

4  $l \in \mathbb{N}$

$\tau_{kj} \in [x_k, x_{k+1}]$   $0 \leq j \leq l$   
 $0 \leq k \leq N-1$

$\sum \lambda_j = 1$

III. 2 Ordre & estimat d'erreur.

D Ordre

Une méthode de quadrature est d'ordre  $p$  si:

- est exacte  $\forall$  polynôme  $\deg \leq p$ .

- est inexacte pr au moins polynôme  $\deg p+1$ .

Comment déterminer l'ordre d'une formule de quadrature?

On vérifie FF élément<sup>R</sup>  $J_{[-1,1]}^Q(\varphi) = \sum_{j=0}^l w_j \varphi(\tau_j)$

- exacte (ie  $J_{[-1,1]}^Q(\varphi) = \int_{-1}^1 \varphi(x) dx$  pr des form  $\varphi: x \mapsto 1, x \mapsto x, \dots, x \mapsto x^p$ ).

- inexacte pour  $x \mapsto x^{p+1}$  (linéarité intégrale & FF quadrature)

@  $\int_{-1}^1 1 dz = 2, \int_{-1}^1 x dx = 0$

$[RG] J_{[-1,1]}^{RG}(\varphi) = 2 \varphi(-1) \Rightarrow$  ordre 0.

$J_{[-1,1]}^{RG}(x \mapsto 1) = 2 \Rightarrow x^0$

$J_{[-1,1]}^{RG}(x \mapsto x) = -2 \neq 0$

$[RD] J_{[-1,1]}^{RD}(\varphi) = 2 \cdot \varphi(-1) \Rightarrow$  ordre 0

5



@  $\int_{-1}^1 1 dx = 2, \int_{-1}^1 x dx = 0, \int_{-1}^1 x^2 dx = \frac{2}{3}$

[RPM]  $J_{[-1,1]}^{RPM}(\varphi) = 2\varphi(0) \Rightarrow$  ordre 1.

$J_{[-1,1]}^{RPM}(x \mapsto 1) = 2$

$J_{[-1,1]}^{RPM}(x \mapsto x) = 0 \Rightarrow x^1$

$J_{[-1,1]}^{RPM}(x \mapsto x^2) = 0 \neq \frac{2}{3}$

[T]  $J_{[-1,1]}^T(\varphi) = \varphi(-1) + \varphi(1) \Rightarrow$  ordre 1.

$J_{[-1,1]}^T(x \mapsto 1) = 2$

$J_{[-1,1]}^T(x \mapsto x) = 0$

$J_{[-1,1]}^T(x \mapsto x^2) = 2 \neq \frac{2}{3}$

Lien entre ordre et estimat<sup>n</sup> d'erreurs

(TH) soit  $J_{[-1,1]}^Q(\varphi)$  (ou  $J_h^Q(f)$ ) une FF élt<sup>n</sup> d'ordre  $p$ .

-  $J_{[a,b],h}^Q(f)$  la FF composée associée

Alors si  $f \in C^{p+1}([a,b])$ ,  $\exists$  cte  $C_f$  tq

$$\underbrace{\left| J_{[a,b],h}^Q(f) - \int_a^b f(x) dx \right|}_{E_f(h)} \leq C_f \cdot h^{p+1}$$

$\rightarrow$  une FF d'ordre  $p$  (CV) comme  $h^{p+1}$

$\rightarrow$  une FF de quadrature est précise qd ordre.

### III. 3 Obtenir nouvelles méthodes

#### Méthodes de Newton-Cotes

Les MNC reposent sur FF quadrature

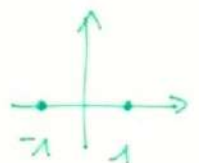
$$J_{[-1,1]}^{\ell}(\varphi) = \sum_{j=0}^{\ell} w_j \varphi(\tau_j)$$

d'ordre maximal obtenues de points équirépartis sur  $[-1,1]$ .

-  $\tau_j = -1 + \frac{2j}{\ell}$  pour  $0 \leq j \leq \ell$ .

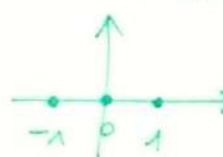
-  $w_j$  st calculés pr avoir l'ordre maximal.

@  $\ell=1$ ,  $\tau_j$  équirépartis sur  $[-1,1]$ ,  $\tau_j = -1 + \frac{2j}{\ell}$



$\ell=1$   
 $\tau_0 = -1$   
 $\tau_1 = 1$   
 $\Rightarrow w_0 = 1 = w_1$ . FF Trapeze  
 $\Rightarrow J_{[-1,1]}^1(\varphi) = \varphi(1) + \varphi(-1)$ .

$\ell=2$ , ff de Simpson.



$\ell=2$   
 $\tau_0 = -1$   
 $\tau_1 = 0$   
 $\tau_2 = 1$   
 $\Rightarrow J_{[-1,1]}^2(\varphi) = w_0 \varphi(-1) + w_1 \varphi(0) + w_2 \varphi(1)$

$$\Rightarrow \begin{cases} J_{[-1,1]}^2(x \mapsto 1) = w_0 + w_1 + w_2 = 2 \\ J_{[-1,1]}^2(x \mapsto x) = -w_0 + w_2 = 0 \\ J_{[-1,1]}^2(x \mapsto x^2) = w_0 + w_2 = \frac{2}{3} \end{cases}$$

ici ordre  $\geq 2$

(7)

$$\Rightarrow w_0 = w_2 = \frac{1}{3} \text{ et } w_1 = \frac{4}{3}$$

Puis  $J_{[-1,1]}^2(x \mapsto x^3) = -w_0 + w_2 = 0 = \int_{-1}^1 x^3 dx$  ici ordre  $\geq 3$   
en réalité ordre

$$\Rightarrow J_{[-1,1]}^2(\varphi) = \frac{1}{3} \varphi(-1) + \frac{4}{3} \varphi(0) + \frac{1}{3} \varphi(1).$$

$\ell=4$  ff de Boole-Villarcceau

$$J_{[-1,1]}^{3V} = \frac{7}{45} \varphi(-1) + \frac{32}{45} \varphi(-\frac{1}{2}) + \frac{4}{15} \varphi(0) + \frac{32}{45} \varphi(\frac{1}{2}) + \frac{7}{45} \varphi(1)$$

→ Ordre de ces FF de quadrature :

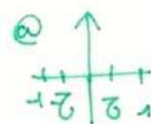
-  $\ell$ , si  $\ell$  est impair.

-  $\ell+1$ , si  $\ell$  est pair.

#### Méthode de Gauss

→ si les points  $(\tau_j)_{0 \leq j \leq \ell}$  st donnés, on pt déterminer les  $w_j$  q garantissent FF ordre maximal.

→ l'objet des méthodes gaussiennes est de choisir les points  $(\tau_j)_{0 \leq j \leq \ell}$  q conduisent à ff d'ordre maximal.



$$\begin{cases} w_0 + w_1 = 2 \\ -w_0 \tau_0 + w_1 \tau_1 = 0 \\ w_0 \tau_0^2 + w_1 \tau_1^2 = \frac{2}{3} \end{cases} \Rightarrow \underline{w_0 = w_1 = 1}, \underline{\tau_0 = -\frac{\sqrt{3}}{3}}, \underline{\tau_1 = \frac{\sqrt{3}}{3}}$$

↳ ordre 3.

$$J_{[-1,1]}^{G2P}(\varphi) = \varphi\left(-\frac{\sqrt{3}}{3}\right) + \varphi\left(\frac{\sqrt{3}}{3}\right)$$

$$= \left(\frac{x_{k+1} - x_k}{2}\right) \left[ f\left(\frac{x_k + x_{k+1}}{2}\right) - \frac{\sqrt{3}}{3} \left(\frac{x_{k+1} - x_k}{2}\right) f\left(\frac{x_k + x_{k+1}}{2} + \frac{\sqrt{3}}{3} \left(\frac{x_{k+1} - x_k}{2}\right)\right) + \frac{\sqrt{3}}{3} \left(\frac{x_{k+1} - x_k}{2}\right) f\left(\frac{x_k + x_{k+1}}{2} - \frac{\sqrt{3}}{3} \left(\frac{x_{k+1} - x_k}{2}\right)\right) \right]$$



MNAP: python.guillod.org

## Structures Homogènes

import numpy as np

### Intro

→ Taille & type élt tableau Numpy: connus d'avance.

array0 = np.zeros(3, dtype=int) # vecteurs 3 entiers

array1 = np.zeros((2,4), dtype=float) # table flott 2x4  
.. 2 .. ((2,2), .. = complex) # matrice carrée complexe  
.. 3 .. ((5,6,4)) # tab. bidim flottante

→ passer les données

array1 = np.array([1,4,5]) # vect<sup>R</sup> entiers  $\begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}$

.. 5 .. ([1,2,3,4], [1,2,3,4]) # matrice de flott 2x4

→ on pt forcer le type, sinon ds cas précédt, détermine le type et st

→ array1.dtype → type table

array1.shape → taille table

→ table mutables, indices commencent à 1.

Splicing: accès à certaines parties du tableau:

array1[2:3] ← return élt indices compris entre 2 et 3

array1[0,:] ← 1<sup>re</sup> ligne

array1[:, -1] ← 1<sup>re</sup> colonne

array1[3,3:5,1:4] ← 1<sup>re</sup> sous-partie considérée

Itérat: itérer table sa propre dimension

for i in array

print (np.sum(i)) ← somme des lignes

### Opérs n les tableaux

mat1 = np.array([1,2,5,3], [5,6,8], [3,2,5]))

mat1 + mat1 ← rti somme élt p élt.

mat1 \* mat1 ← rti produit élt p élt (pas produit matriciel)

### Produit Matriciel:

• np.dot(mat1, mat1)

• mat1.dot(mat1)

• mat1 @ mat1

} 3 méthodes p  
faire produit matriciel

→ %%time ← affiche temps évalué cellule.

→ %%timeit ← plus fois et moyenne des temps

## Représentation graphique

% matplotlib inline

import matplotlib.pyplot as plt

x = np.linspace(0, 1, 50)

y = x \* x \* 2

plt.plot(x, y)

plt.show()

Pour avoir jolie figure:

plt.figure(figsize=(8, 5)) # taille figure en inches

plt.title('Graphique de  $x^2$ ') # légende

plt.xlabel('x')

plt.ylabel('y')

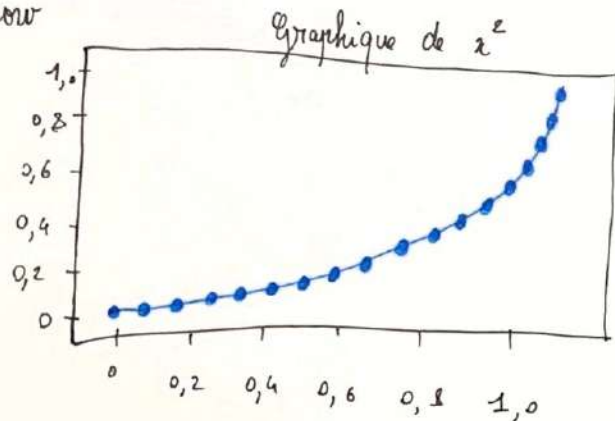
plt.plot(x, y, marker='o', label='x^2') # légende

plt.legend() # affiche légende

plt.savefig("test.pdf") # exporte figure en pdf

plt.savefig("test.png", dpi=100) # exporte figure en png

plt.show



## Indexage de tableaux

a = np.arange(12) \* 2 # tableau carrés parfaits

i = np.array([1, 3, 8, 5]) # tableau d'indices

a[i] # tableau elt de a aux places i.

**[M]** arange

including excluding

np.arange([start], stop, [step], dtype=None)

np.arange(3) → array([0, 1, 2])

np.arange(3, 7) → array([3, 4, 5, 6])

np.arange(3, 7, 2) → array([3, 5])

⚠ if using non-integer step, it's better to use: np.linspace

**[M]** linspace

np.linspace(start, stop, num=50, endpoint=True, retstep=False, dtype=None, axis=0)

np.linspace(2.0, 3.0, num=5) → array([2., 2.25, 2.5, 2.75, 3.])

np.linspace(2.0, 3.0, num=5, endpoint=False)

array([2., 2.2, 2.4, 2.6, 2.8])

import matplotlib.pyplot as plt

N = 8

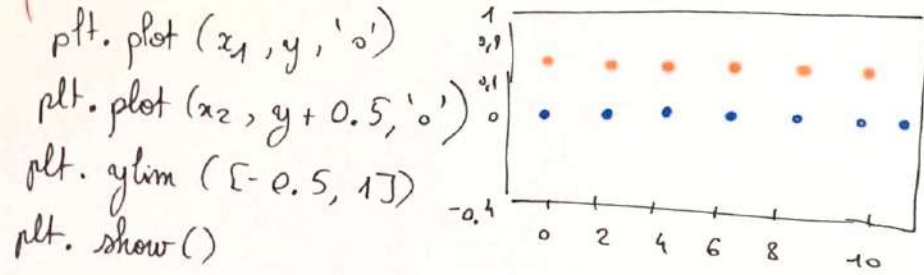
y = np.zeros(N)

x1 = np.linspace(0, 10, N, endpoint=True)

x2 = np.linspace(0, 10, N, endpoint=False)

②





**[M] logspace**

mp. linspace (start, stop, num = 50, endpoint = True, base = 10.0, dtype = None, axis = 0)

**[M] reshape** (changer forme tableau)

Mathplotlib

**[M] imshow()**

imgplot = plt. imshow (img)

lum\_img = img [:, :, 0]

# plt. imshow (lum\_img, cmap = "hot")

# imgplot = plt. imshow (lum\_img)

# imgplot. set\_cmap ('mipy-spectral')

|| imgplot = plt. imshow (lum\_img)

plt. colorbar()

Visualiser Fonction de 2 variables  $f(x, y)$

**[M] meshgrid()**

$$z = f(x, y)$$

→ générer tableaux  $X$  et  $Y$  qui contiennent vlx abscisses et ordonnées  
n chq pts  $\hat{g}$  f meshgrid()

→ calculer valeur  $z$  sur pts

import numpy as np

$x = \text{np. array}([3, 4, 7])$  ;  $y = \text{np. array}([-1, 0])$

$X, Y = \text{np. meshgrid}(x, y)$

**[M] pcolor()**

$Z = X^{**2} + Y^{**2}$  # calcul tableau valeurs de  $Z$ .

pcolor (X, Y, Z)

show()

==> import numpy as np  
import matplotlib.pyplot as plt

$x = \text{np. linspace}(-3, 3, 51)$

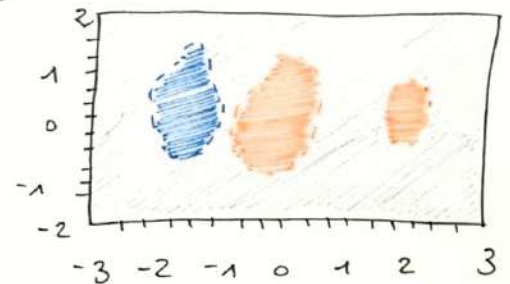
$y = \text{np. linspace}(-2, 2, 41)$

$X, Y = \text{np. meshgrid}(x, y)$

$Z = X^{**2} + Y^{**2}$

plt. color (X, Y, Z)

plt. show



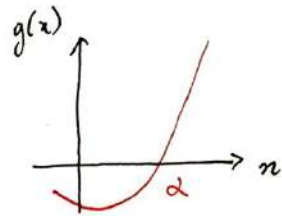




# C2: Calcul approché de zéros

## I / Présentat° du pb

Notion zéro d'une f.



①  $g: I \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$   
 $x \mapsto g(x).$

$\alpha$  est un zéro de  $g$  si  $g(\alpha) = 0$ .

Q's: calculs? A?

### M Calcul approché,

$g: I \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  admettant au moins un zéro  $\alpha \in I$ .

On construit  $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$  tq  $\lim_{n \rightarrow +\infty} u_n = \alpha$ .

M approxima° dite: M itérative.

→ mbr fini itéra°

→ précis  $\varepsilon$ , tq s'arrête à une itéra°  $N = N(\varepsilon)$ ,  
 tq  $|u_N - \alpha| \leq \varepsilon$

## II / Approxima° p méthode itérative

### II.1. @ approx $\sqrt{2}$

### M Héron d'Alexandrie

$$\begin{cases} u_0 > 0 \\ u_{n+1} = \frac{1}{2} \left( u_n + \frac{2}{u_n} \right) \end{cases}$$

→ positivité  $\forall n \in \mathbb{N}, u_n > 0$

↳ monotonie:  $u_{n+1} - u_n = \frac{2 - u_n^2}{2u_n}$   $\begin{cases} \leq 0 \text{ si } u_n \geq \sqrt{2} \\ \geq 0 \text{ si } u_n \in ]0, \sqrt{2}[ \end{cases}$

↳ pos &  $\sqrt{2}$ :  $u_{n+1} - \sqrt{2} = \frac{(u_n - \sqrt{2})^2}{2u_n} \geq 0 \quad \forall n \geq 0.$

↳ CVe: qq soit  $u_0 > 0$ ,  $(u_n)_{n \geq 1}$   $\searrow$  et minorée par  $\sqrt{2}$ , de elle CV.

↳ soit  $l$  sa limite:  $l = \frac{1}{2} \left( l + \frac{2}{l} \right) \Rightarrow l^2 = 2 \Rightarrow l = \sqrt{2}$  (car  $l > 0$ )

↳ vitesse de convergence:  $u_{n+1} - \sqrt{2} = \frac{(u_n - \sqrt{2})^2}{2u_n}$

$\forall n \geq 1, u_n \geq \sqrt{2}$  donc  $\frac{1}{u_n} \leq \frac{1}{\sqrt{2}}$ .

$$\frac{|u_{n+1} - \sqrt{2}|}{e_{n+1}} \leq \frac{|u_n - \sqrt{2}|}{2\sqrt{2}} \quad \text{d'où} \quad e_{n+1} \leq \frac{e_n}{2\sqrt{2}} \quad \forall n \geq 1$$

Mq  $e_n \leq 2\sqrt{2} \left( \frac{e_1}{2\sqrt{2}} \right)^{2^{n-1}}$

Donc p récurrence:  $\forall n=1, e_1 \leq e_1$ .

On suppose la relation vraie au rang  $n$ .

On a alors

$$\begin{aligned} e_{n+1} &\leq \frac{1}{2\sqrt{2}} \cdot e_n^2 \leq \frac{1}{2\sqrt{2}} (2\sqrt{2})^2 \left( \frac{e_1}{2\sqrt{2}} \right)^{2^n} \\ &\leq 2\sqrt{2} \cdot \left( \frac{e_1}{2\sqrt{2}} \right)^{2^n} \end{aligned}$$

ok au rang  $n+1$ .

• Pour avoir  $|u_n - \sqrt{2}| < \varepsilon$ , il suffit de choisir

$$n \text{ tq } 2\sqrt{2} \left( \frac{|u_1 - \sqrt{2}|}{2\sqrt{2}} \right)^{2^{n-1}} < \varepsilon.$$

$$\left( \frac{|u_1 - \sqrt{2}|}{2\sqrt{2}} \right)^{2^{m+1}} < \frac{\varepsilon}{2\sqrt{2}}$$

$$2^{m+1} \log \frac{|u_1 - \sqrt{2}|}{2\sqrt{2}} < \log \frac{\varepsilon}{2\sqrt{2}}$$

$$2^{m-1} < \frac{\log \frac{\varepsilon}{2\sqrt{2}}}{\log \frac{|u_1 - \sqrt{2}|}{2\sqrt{2}}} < 0$$

$$\Rightarrow (m-1) \log 2 > \log \left( \frac{\log \frac{\varepsilon}{2\sqrt{2}}}{\log \frac{|u_1 - \sqrt{2}|}{2\sqrt{2}}} \right)$$

$$\text{soit } m-1 > \frac{1}{\ln 2} \times \log \left( \frac{\log \frac{\varepsilon}{2\sqrt{2}}}{\log \frac{|u_1 - \sqrt{2}|}{2\sqrt{2}}} \right)$$

$$\text{si } \frac{|u_1 - \sqrt{2}|}{2\sqrt{2}} \leq 1,$$

si  $u_0 = 1$ ,  $u_1 = \frac{3}{2}$ , on garantit  $\varepsilon = 10^{-14}$ , il suffit de choisir  $m \geq 5$ .

II.2. @2 : calcul  $\approx \frac{\pi^2}{6} = \sum_{k \geq 1} \frac{1}{k^2}$

Étude suite sommes partielles

$$S_m = \sum_{k=1}^m \frac{1}{k^2} \rightarrow \text{C.V.} : \forall k \geq 1, k(k-1) = k^2 - k \leq k^2.$$

$$\Rightarrow \frac{1}{k^2} \leq \frac{1}{k(k-1)} = \frac{1}{k-1} - \frac{1}{k}.$$

$$\text{D'où } \sum_{k=2}^m \frac{1}{k^2} \leq \sum_{k=2}^m \left( \frac{1}{k-1} - \frac{1}{k} \right) = 1 - \frac{1}{m}.$$

suite télescopique.

•  $S_m$  majorée par 2 de dle C.V. On admet  $l = \frac{\pi^2}{6}$ .

$$l = \sum_{k=1}^{+\infty} \frac{1}{k^2} = \lim S_m ; \quad l - S_m = \sum_{k=m+1}^{+\infty} \frac{1}{k^2} = \lim_{p \rightarrow +\infty} \sum_{k=m+1}^p \frac{1}{k^2}$$

$$\text{or } \frac{1}{k(k+1)} \leq \frac{1}{k^2} \leq \frac{1}{k(k-1)}$$

$$\Leftrightarrow \sum_{k=m+1}^{+\infty} \frac{1}{k(k+1)} \leq l - S_m \leq \sum_{k=m+1}^{+\infty} \frac{1}{k(k-1)}$$

En effet,

$$\sum_{k=m+1}^p \left( \frac{1}{k} - \frac{1}{k+1} \right) \leq \sum_{k=m+1}^p \frac{1}{k^2} \leq \sum_{k=m+1}^p \left( \frac{1}{k-1} - \frac{1}{k} \right)$$

$$\frac{1}{m+1} - \frac{1}{p+1} \quad \Downarrow \quad p \rightarrow +\infty \quad \frac{1}{m} - \frac{1}{p}$$

$$\frac{1}{m+1} \leq l - S_m \leq \frac{1}{m}.$$



Pn avoir  $0 \leq l - s_m \leq \varepsilon$ , il suffit de choisir  $n \gg \frac{1}{\varepsilon}$ .  
(car si  $n+1 \leq \frac{1}{\varepsilon}$  alors  $l - s_m \geq \varepsilon$ ).

Pgroup  $\varepsilon = 10^{-14}$ , on prend  $n \gg 10^{14}$  !!!

Modif suite étudiée  $\rightarrow T_m = s_m + \frac{1}{m} = \sum_{k=1}^m \frac{1}{k^2} + \frac{1}{m}$   
:

Pn avoir  $|l - T_m| \leq \varepsilon$ , il sdc  $n \gg \frac{1}{\sqrt{\varepsilon}}$ .

Pgroup  $\varepsilon = 10^{-14}$ , on prend  $n \gg 10^7$ . (lent).

### II.3. Ordre de (CV) d'une suite

① soit  $(u_m)_m \in \mathbb{N}$ , suite approx de  $\alpha \in \mathbb{R}$ :

- suite CV vers  $\alpha$  si  $\lim_{m \rightarrow +\infty} |u_m - \alpha| = 0$

$\forall \varepsilon > 0, \exists N \geq 0$  tq  $\forall m \geq N, |u_m - \alpha| < \varepsilon$ .

- si de plus,  $\exists p \in \mathbb{N}^*$  et  $C > 0$  tq

$$|u_{m+1} - \alpha| \leq C |u_m - \alpha|^p$$

$\hookrightarrow$  la (CV) est d'ordre au moins  $p$ .

Ds cas  $p=1$ , on doit avoir aussi  $C < 1$ .

@<sub>1</sub>:  $\begin{cases} u_0 > 0 \\ u_{m+1} = \frac{1}{2} \left( u_m + \frac{2}{u_m} \right) \end{cases}$

$$|u_{m+1} - \sqrt{2}| \leq C |u_m - \sqrt{2}|^2 \quad \forall m \geq 1.$$

$\hookrightarrow$  la [M] est d'ordre 2.

Dans cas  $p=1$   $|u_{m+1} - \alpha| \leq C |u_m - \alpha|$

$$\Rightarrow |u_m - \alpha| \leq C^m |u_0 - \alpha|$$

vers 0

si  $0 < C < 1$

(Ry) si  $\lim_{m \rightarrow +\infty} \frac{|u_{m+1} - \alpha|}{|u_m - \alpha|^p} = C \in \mathbb{R}_+$  alors (CV) est ordre au moins  $p$ .  
si  $C > 0$ .

si  $p=1$ : (CV) linéaire

$$|u_{m+1} - \alpha| \leq C |u_m - \alpha|$$

$$\Rightarrow |u_m - \alpha| \leq C^m |u_0 - \alpha|$$

tel vers 0 si  $C < 1$ .

si  $p=2$ : (CV) quadratique

$$|u_{m+1} - \alpha| \leq C |u_m - \alpha|^2 \leq \frac{1}{C} (C |u_m - \alpha|)^2$$

Par réc. on obtient:

$$C |u_m - \alpha| \leq \frac{1}{C} (C |u_0 - \alpha|)^{2^m}$$

\* ok p  $m=0$

\* vrai à  $m \Rightarrow$  vrai à  $m+1$ .

$$|u_{m+1} - \alpha| \leq \frac{1}{C} (C |u_m - \alpha|)^2 \leq \frac{1}{C} (C |u_0 - \alpha|^{2^m})^2 \leq \frac{1}{C} (C |u_0 - \alpha|)^{2^{m+1}}$$

$$\Rightarrow |u_m - \alpha| \leq \frac{1}{C} (C |u_0 - \alpha|)^{2^m}$$

tel vers 0 si  $C |u_0 - \alpha| < 1$ .

HDR.

## Critères d'arrêt

soit  $g: I \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ , admettant au moins un zéro  $\alpha \in I$   
et une [M] itérative  $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$  tq  $\lim_{n \rightarrow \infty} u_n = \alpha$

Associés à une tolérance  $\tau$ .

$$1) |u_{n+1} - u_n| < \tau$$

$$2) |g(u_{n+1})| < \tau$$

$$3) \frac{|u_{n+1} - u_n|}{|u_{n+1}|} < \tau \quad \left( \begin{array}{l} \text{si } \alpha \text{ est proche} \\ \text{de } 0 \end{array} \right)$$

$$\bullet \text{ si } g(a_m) g(x_m) < 0 \text{ alors } \begin{cases} a_{m+1} = a_m \\ b_{m+1} = x_m \end{cases}$$

$$\bullet \text{ si } g(a_m) g(x_m) > 0 \text{ alors } \begin{cases} a_{m+1} = x_m \\ b_{m+1} = b_m \end{cases}$$

(TH) soit  $g: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $g$  cont n  $[a, b]$  ( $a < b$ ).  
suppose  $g(a)g(b) < 0$ .

Alors la suite  $(x_m)_{m \in \mathbb{N}}$  def p [M] dichotomie (CV)  
vers un zéro  $\alpha \in ]a, b[$  de  $g$ .

## III. Résoudre équations non linéaires

### III.1. [M] dichotomie & fausse position

TVI: soit  $g: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $g$  cont n  $[a, b]$

suppose  $g(a)g(b) < 0$  Alors il existe

$\alpha \in [a, b]$  tq  $g(\alpha) = 0$ .

(CV) [M] dichotomie :

Construire 3 suites récurrentes :

$$\bullet a_0 = a, \quad b_0 = b$$

$$\bullet \forall n \geq 0, \quad x_n = \frac{a_n + b_n}{2}$$

$$\bullet \text{ si } g(x_n) = 0 \text{ alors } a_{n+1} = a_n \text{ et } b_{n+1} = b_n$$



### CV M dichotomie.

Construire 3 suites récurrentes.

$$(a_m)_{m \in \mathbb{N}}, (b_m)_{m \in \mathbb{N}}, (x_m)_{m \in \mathbb{N}};$$

$$- a_0 = a, b_0 = b,$$

$$- \forall m \geq 0, x_m = \frac{a_m + b_m}{2}$$

$$- \text{si } g(x_m) = 0 \text{ alors } a_{m+1} = a_m \text{ et } b_{m+1} = b_m.$$

$$\text{si } g(a_m) \cdot g(x_m) < 0 \text{ alors } a_{m+1} = a_m \text{ et } b_{m+1} = x_m.$$

$$\text{si } g(a_m) \cdot g(x_m) > 0 \text{ alors } a_{m+1} = x_m \text{ et } b_{m+1} = b_m.$$

TH soit  $g: [a, b[ \rightarrow \mathbb{R}$  une f cont sur  $[a, b]$ ,  $a < b$ ,  
supposons  $g(a) \cdot g(b) < 0$ .

alors la suite  $(x_m)_{m \in \mathbb{N}}$  déf p M d D

CV vers un zéro  $\alpha \in ]a, b[$  de  $g$ .

Preuve: • cas 1: Il existe  $m_0 \in \mathbb{N}$ ,  $g(x_{m_0}) = 0$ .

Donc le cas  $(x_m)_{m \in \mathbb{N}}$  est été @ rg  $m_0$ , etc CV.

• cas 2:  $g(x_m) \neq 0 \forall m \in \mathbb{N}$ ,

$$\text{Par construction, } b_{m+1} - a_{m+1} = \frac{1}{2} (b_m - a_m) \quad \forall m \in \mathbb{N}.$$

$$\text{Par conséquent, } b_m - a_m = \frac{1}{2^m} (b - a).$$

Par ailleurs,

$$a_{m+1} - a_m = \begin{cases} 0 & \text{ou} \\ \frac{b_m - a_m}{2} > 0 \end{cases} \quad \text{et} \quad b_{m+1} - b_m = \begin{cases} 0 & \text{ou} \\ \frac{a_m - b_m}{2} < 0. \end{cases} \quad (12)$$

→ La suite  $(a_m)_{m \in \mathbb{N}}$  est de  $\nearrow$  et majorée par  $b$   
et la suite  $(b_m)_{m \in \mathbb{N}}$  est de  $\searrow$  et minorée par  $a$ .

Elles st de CV et ont m même limite car

$$\lim_{m \rightarrow \infty} (b_m - a_m) = 0.$$

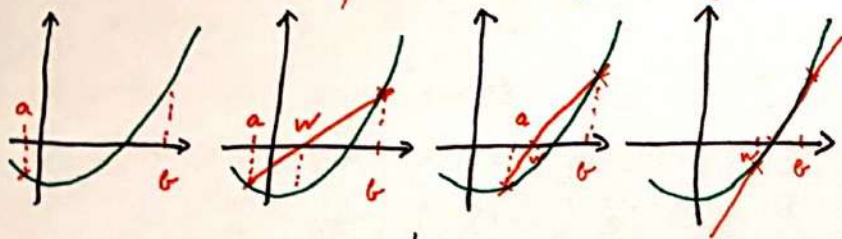
Restons à la limite. Comme  $x_m = \frac{a_m + b_m}{2}$ ,  
on a aussi  $\lim_{m \rightarrow \infty} x_m = \alpha$ .

$$\text{Comme } g \text{ est cont, } \lim_{m \rightarrow \infty} g(a_m) \cdot g(b_m) = g(\alpha)^2$$

Or par construction,  $g(a_m) \cdot g(b_m) < 0 \quad \forall m \in \mathbb{N}$ ,  
ce q implique  $\lim_{m \rightarrow \infty} g(a_m) \cdot g(b_m) \leq 0$ .

$$\text{D'où } g(\alpha)^2 \leq 0, \text{ soit } g(\alpha) = 0.$$

# [M] Fausse position (regula falsi).



$$N = a - g(a) \frac{b - a}{g(b) - g(a)}$$

- si  $g(w) \cdot g(a) > 0$  alors  $\alpha \in ]w, b[ : a \leftarrow w$
- si  $g(w) \cdot g(a) < 0$  alors  $\alpha \in ]a, w[ : b \leftarrow w$

(CVce) de [M] fausse position.

Construire 3 suites récurrentes

$$(a_m)_{m \in \mathbb{N}}, (b_m)_{m \in \mathbb{N}}, (w_m)_{m \in \mathbb{N}} \text{ def } P$$

$$- a_0 = a, b_0 = b.$$

$$- \forall m \geq 0, w_m = a_m - g(a_m) \frac{b_m - a_m}{g(b_m) - g(a_m)}$$

$$- \text{si } g(w_m) = 0 \text{ alors } a_{m+1} = a_m \text{ et } b_{m+1} = b_m.$$

$$\text{si } g(a_m) \cdot g(w_m) < 0 \text{ alors } a_{m+1} = a_m \text{ et } b_{m+1} = w_m.$$

$$\text{si } g(a_m) \cdot g(w_m) > 0 \text{ alors } a_{m+1} = w_m \text{ et } b_{m+1} = b_m.$$

(TH) soit  $g \in C^2([a, b], \mathbb{R})$  tq  $g(a) \cdot g(b) < 0$ .

supposons  $g''$  est de signe cte sur  $[a, b]$ .

alors la suite  $(w_m)_{m \in \mathbb{N}}$  def P [M] F P

(CV) unique zéro  $\alpha \in ]a, b[$  de  $g$ .

## III. 2. Méthodes de point fixe

Lien point fixe / zéro.

À la base,

Réécriture du pb :  $g(s) = 0$  en  $h(s) = s$ .

$$@ h(s) = s - g(s), \quad h(s) = s - \lambda g(s), \quad (\lambda \neq 0)$$

(D)  $\alpha$  est un point fixe de  $h$  si  $h(\alpha) = \alpha$ .

choix de  $h$  : doit garantir.

$\alpha$  point fixe de  $h \Leftrightarrow \alpha$  zéro de  $g$ .

Principe [M], point fixe

Une [M] point fixe consiste en la construction d'une suite itérative  $(u_m)_{m \in \mathbb{N}}$  P

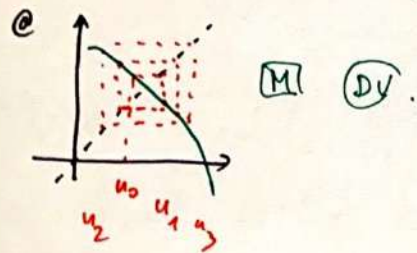
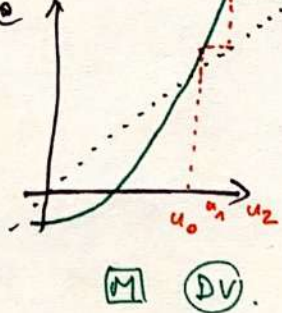
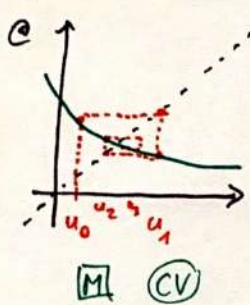
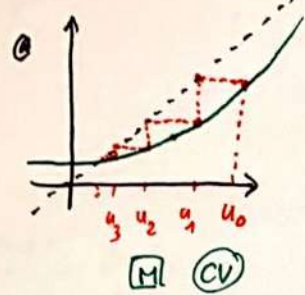
$$\begin{cases} u_0 \text{ donné} \\ u_{m+1} = h(u_m) \end{cases} \quad \begin{matrix} \text{py} \\ u_0 = \text{val} \\ u = h(u) \end{matrix}$$

$\Rightarrow$  si suite (CV) et  $h$  cont, en passant à la limite,  $u_{m+1} = u_m$  alors  $h(\alpha) = \alpha$ .

$\Rightarrow$  q<sup>els</sup> cond<sup>s</sup>  $(u_m)_{m \in \mathbb{N}}$  (CV) ?



①  $\textcircled{M}$   $\textcircled{CV}$   $\mu$   $\textcircled{M}$  point fixe.



Vers  $\textcircled{TH}$  point fixe de Banach.

②  $h: I \subset \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$   
 $x \longrightarrow h(x)$

On dit que  $h$  est une application contractante sur  $I$  si  $\exists 0 \leq K < 1$  tq

$$\forall x, y \in I, |h(x) - h(y)| \leq K |x - y|$$

③  $h$  contractante  $\Rightarrow h$  cont.

• si  $h$  est dérivable sur  $I$  et si  $\exists 0 \leq K < 1$ ,

$$|h'(x)| \leq K \quad \forall x \in I \text{ alors } h$$

est contractante. (TAF).

en TAF:  $\exists c \in ]x, y[, h(y) - h(x) = h'(c)(y - x)$   
 $\Rightarrow h(y) - h(x) = K(y - x)$  ④

$\textcircled{TH}$  point fixe de Banach

soit  $h: I \subset \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$ , on suppose :

- $I$  est int fermé non vide de  $\mathbb{R}$ .
- $h(I) \subset I$  ( $\forall x \in I, h(x) \in I$ ).
- $h$  est contractante sur  $I$ .

Alors  $h$  admet un unique point fixe  $\alpha \in I$ .

Preuve :  $\textcircled{\text{***}}$  Unicité : Par l'absurde, on suppose  
 $\exists \alpha \neq \beta \in I$  tq  $h(\alpha) = \alpha$  et  $h(\beta) = \beta$ .  
 On suppose qu'on a deux points fixes.

Ex  $f$   $h$  contractante :  $K$  contractante :

$$h(\alpha) - h(\beta) \leq K(\alpha - \beta)$$

$$1 - K(\alpha - \beta) \Rightarrow |\alpha - \beta| \leq 0 \Rightarrow \underline{\alpha = \beta}$$

S'il y a un zéro, il est uniq.

$\textcircled{\text{***}}$  Existence :  $\begin{cases} u_0 = \text{donné} \\ u_{m+1} = h(u_m) \end{cases}$

Mq Suite de Cauchy :

$$u_{m+1} - u_m = h(u_m) - h(u_{m-1}) \leq K(u_m - u_{m-1})$$

si on itère, une  $h$  soit contractante  $\leq K^m(u_1 - u_0)$

$$|u_{m+2} - u_{m+1} + u_{m+1} - \dots + u_{m+1} - u_m|$$

$$\leq K |K \cdot u_{m-1} + \dots + K^m (u_1 - u_0)|$$

← somme série géométrique.

$$= \frac{1 - K^{m+1}}{1 - K} \cdot u_1 - u_0 \leq \frac{K^{m+1}}{1 - K} |u_1 - u_0|$$

Donc suite de Cauchy.  $\square$

Ⓢ lim de fermeture de l'intervalle.

SdC, I fermé, Ⓢ ras un elt de I.

Donc  $\alpha$ : point fixe.

Convergence globale des [M] de point fixe

Ⓢ soit  $h: I \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ , on suppose:

- I est int fermé non vide de  $\mathbb{R}$ .
- $h(I) \subset I$  ( $\forall x \in I, h(x) \in I$ ),
- h est contractante sur I.

Alors la suite  $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$  def p  $u_{n+1} = h(u_n)$ ,  
( $u_0$  donné) Ⓢ uniq point fixe  $\alpha \in I$  de h.

De plus,  $\forall n \in \mathbb{N}, |u_{n+1} - \alpha| \leq K |u_n - \alpha|$ ,  
et  $K \in [0, 1]$ , la Ⓢ est au moins linéaire.

→ si  $K \neq 0$ , la [M] est d'ordre 1.

→ si  $K = 0$ , très rare lim = 0?

Convergence locale [M] de point fixe

- h est de classe  $C^1$  sur I.

- h possède un point fixe  $\alpha$  situé ds int de I

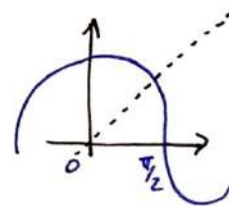
-  $|h'(\alpha)| < 1$ .

Alors  $\exists \rho > 0$  tq  $\forall$  suite  $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$  def par:

$\begin{cases} u_0 \in [\alpha - \rho, \alpha + \rho] \\ u_{n+1} = h(u_n) \end{cases}$  est Ⓢ de limite  $\alpha$ .

CV globale	CV locale
h contracte sur I, $u_0$ qq ds I	h contracte au V de $\alpha$ , $u_0$ proche de $\alpha$

Ⓢ  $h(x) = \cos(x)$  sur  $[0, \frac{\pi}{2}]$ .



$\exists \alpha \dots$  tq  $h(\alpha) = \alpha$ .

$h'(x) = -\sin(x)$ .

$|h'(\alpha)| = \sin \alpha$ .

$\alpha \in [0, \frac{\pi}{2}]$ ,  $\sin \alpha < 1$

↑ obtenir val<sup>e</sup> app de  $\alpha$ .

pⓈ  $u_0 = \frac{\pi}{6} \dots \rightarrow$  return  $\alpha$ .



Ordre  $[M]$  point fixe.

Convergence au moins linéaire

$$\left. \begin{array}{l} u_{m+1} = h(u_m) \\ \alpha = h(\alpha) \end{array} \right\} \Rightarrow u_{m+1} - \alpha = h(u_m) - h(\alpha)$$

$$\text{d'où } |u_{m+1} - \alpha| \leq K |u_m - \alpha|.$$

Cas part:  $h \in C^2(I, \mathbb{R})$ ,  $h'(\alpha) = 0$ ,

$$\begin{aligned} h(u_m) &= h(\alpha) + h'(\alpha)(u_m - \alpha) + h''(\xi_m) \frac{(u_m - \alpha)^2}{2} \\ u_{m+1} &= \alpha + 0 + h''(\xi_m) \frac{(u_m - \alpha)^2}{2} \end{aligned}$$

$$\text{En conséquence, } |u_{m+1} - \alpha| \leq \frac{\sup |h''|}{2} |u_m - \alpha|^2.$$

$\Rightarrow$  (CV) au moins quadratique si  $h'(\alpha) = 0$ .  
(d'ordre au moins 2).

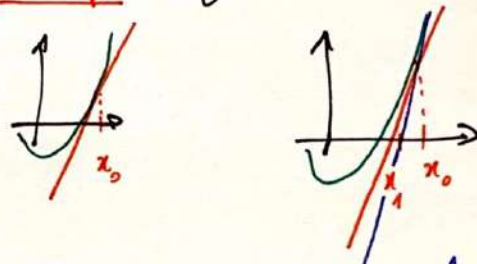
$\hookrightarrow$  (CV) très vite

$\hookrightarrow$  @ ordre 2:  $[M]$  Héron, en 6 itérations: précision machine.

$\hookrightarrow$  en général  $[M]$  pf linéaire.

III. 3.  $[M]$  de Newton

Principe:  $g \in C^1(I, \mathbb{R})$ ,  $x_0 \in I$ ,  $g'(x_0) \neq 0$ .



• Tangente à la courbe au point  $(x_0, g(x_0))$ :  
 $y - g(x_0) = g'(x_0)(x - x_0)$ .

• Intersection avec l'axe abscisses:  $x_1 = x_0 - \frac{g(x_0)}{g'(x_0)}$

$\hookrightarrow$  si  $g'(x_1) \neq 0$ , on peut itérer (ps).

Convergence de  $[M]$  de Newton

$$\textcircled{D} [M]. \quad \begin{cases} x_0 \text{ donné} \\ x_{m+1} = x_m - \frac{g(x_m)}{g'(x_m)} \end{cases}$$

$$\rightarrow [M] \textcircled{ps} \text{ de } h(x) = x - \frac{g(x)}{g'(x)}$$

$\rightarrow$  si  $g'(\alpha) \neq 0$ , on a bien  $g(\alpha) = 0 \Leftrightarrow h(\alpha) = \alpha$ .

## Convergence et ordre

On suppose  $g \in C^2(I, \mathbb{R})$ ,  $\alpha \in I$ ,

$$h'(x) = \frac{g(x) \cdot g'(x)}{g'(x)^2}$$

$$\rightarrow h'(\alpha) = 0.$$

$\rightarrow$  (CV) locale de [M] + (CV) quadratique.

(CV) [M] Newton.

(TH) soit  $g \in C^2(I, \mathbb{R})$  une f admettant un zéro  $\alpha$  de l'intérieur de  $I$ .

On suppose que  $g'(\alpha) \neq 0$ .

Alors  $\exists \rho > 0$ ,  $\forall x_0 \in ]\alpha - \rho, \alpha + \rho[$ , la suite de la [M] de Newton.

$$\begin{cases} x_0 \in ]\alpha - \rho, \alpha + \rho[ \\ x_{m+1} = x_m - \frac{g(x_m)}{g'(x_m)} \end{cases}$$

est bien définie et (CV) vers  $\alpha$ .

De plus, la (CV) est au moins quadratique.

@ La (CV) est locale.

{ équations non-linéaires, résolus.  
 $\mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$

[M] de Newton très efficace.

$\hookrightarrow$  variante utilise le tx d'accroissement.

(17)

$\mathbb{R}^n$  [M] Héron  $\leftrightarrow$  [M] Newton:

$$\begin{cases} u_0 > 0 \\ u_{m+1} = \frac{1}{2} \left( u_m + \frac{2}{u_m} \right) \end{cases} \text{ où } \lim_{m \rightarrow \infty} u_m = \sqrt{2}.$$

soit  $g(x) = x^2 - 2$ . écrire [M] Newton.

$$g'(x) = 2x \quad \leftarrow \text{si } l = \sqrt{2}.$$

$$x_0 \text{ donné, } x_{m+1} = x_m - \frac{g(x_m)}{g'(x_m)}$$

$$x_m - \frac{x_m^2}{2x_m} - 2 \Leftrightarrow \frac{1}{2}x_m + \frac{1}{x_m} \rightarrow \frac{1}{2}x_m + \frac{2}{x_m}.$$

" " " py

while test\_arrêt —

|  
 $u_{m+1} = h(u_m)$  // se ligne à changer.

" " "