TP noté du 16 décembre 2020

- → Durée : 2 heures.
- → La réponse aux questions théoriques doit être rédigée sur une feuille de copie.
- → La réponse aux questions nécessitant une programmation python sera rédigée dans le notebook qui doit être téléchargé sur Moodle.
- → A la fin des 2 heures, le notebook doit être déposé sur Moodle.
- → Le barème est indicatif.

Exercice 1 (9 points).

Soit $\alpha \in]0,1[$ et $\omega = (\omega_0,\omega_1,\omega_2) \in \mathbb{R}^3$. On considère la formule d'intégration numérique élémentaire sur [-1,1]:

$$J_{[-1,1]}^{Q,\omega,\alpha}(f) = \omega_0 f(-\alpha) + \omega_1 f(0) + \omega_2 f(\alpha)$$

pour approcher $I_{[-1,1]}(f) = \int_{-1}^{1} f(s)ds$.

Partie à rédiger sur feuille.

deg & P

- 1. Déterminer $\omega(\alpha) = (\omega_0(\alpha), \omega_1(\alpha), \omega_2(\alpha))$ pour que la formule de quadrature $J_{[-1,1]}^{Q,\omega(\alpha),\alpha}$ soit d'ordre au moins 2.
- 2. Montrer que, quel que soit $\alpha \in]0,1[$, la formule de quadrature

$$J_{[-1,1]}^{Q,\alpha} = \frac{1}{3\alpha^2} \left(f(-\alpha) + f(\alpha) \right) + 2\left(1 - \frac{1}{3\alpha^2}\right) f(0)$$

est au moins d'ordre 3.

- 3. Montrer qu'il existe $\alpha^* \in]0,1[$ pour lequel la méthode $J^{Q,\alpha^*}_{[-1,1]}$ est d'ordre 5.
- 4. Écrire la formule de quadrature élémentaire associée à $J^{Q,\alpha}_{[-1,1]}(f)$ sur un intervalle quelconque $[c,d]:J^{Q,\alpha}_{[c,d]}(f)$.
- 5. En déduire la formule de quadrature composée qui approche $\int_a^b f(x)dx$ sur une subdivision régulière de pas $h: (x_i=a+ih)_{0\leq i\leq N}$, avec $h=\frac{b-a}{N}: J^{Q,\alpha}_{[a,b],h}(f)$.

6. Pour
$$a = 0$$
, $b = \frac{\pi}{2}$ et $f(x) = \sin(x)$, donner la valeur de $\int_a^b f(x) dx$.

Partie programmation en python, dans le notebook.

- 1. Écrire une fonction Jelementaire (f,c,d,alpha) qui calcule $J^{Q,\alpha}_{[c,d]}(f)$.
- 2. En déduire une fonction Jcomposee(f,a,b,alpha,N) qui calcule $J_{[a,b],h}^{Q,\alpha}(f)$.
- 3. Tester votre fonction Jcomposee pour $a=0, b=\pi/2, f(x)=\sin(x)$ et une ou deux valeurs de α de votre choix.
- 4. Écrire une fonction calculerreur(f,a,b,lex,alpha,k) pour calculer les erreurs commises par la formule de quadrature pour des valeurs de $N = (5 \cdot 2^j)_{0 \le j \le k}$.
- 5. Mettre en évidence graphiquement l'ordre de convergence de la méthode $\alpha=0.5$ et $\alpha=\sqrt{\frac{3}{5}}$.

Exercice 2 (6 points).

Soit $F: \mathbb{R} \to \mathbb{R}$ et $y_0 \in \mathbb{R}$. On s'intéresse à la résolution approchée du problème de Cauchy :

$$\begin{cases} y' = F(y), \\ y(0) = y_0. \end{cases}$$

Pour calculer une solution approchée sur un intervalle [0,T], on se donne une subdivision :

$$t_n = n\Delta t \quad \forall 0 \le n \le N, \text{ avec } \Delta t = T/N.$$

On propose d'étudier la méthode numérique suivante, que l'on appellera "méthode d'Euler modifiée" :

$$\begin{cases} Y_{n+1} = Y_n + \Delta t F \left(Y_n + \frac{\Delta t}{2} F(Y_n) \right), \\ Y_0 = y_0. \end{cases}$$

Partie à rédiger sur feuille.

sole)

- 1. À quelle(s) méthode(s) d'intégration numérique est associée la méthode proposée ?
- 2. Dans le cas du modèle malthusien F(x) = ax, exprimer Y_{n+1} en fonction de Y_n . Dans ce cas particulier, avec quelle méthode vue en TP, la méthode d'Euler modifiée coïncide-t-elle?
- 3. Quel est par conséquent l'ordre de convergence attendu?

Partie programmation en python, dans le notebook.

1. Écrire une fonction EulerMod qui calcule la suite $(Y_n)_{0 \le n \le N}$ donnée par la méthode d'Euler modifiée. Les paramètres d'entrée sont la fonction F, la donné initiale y_0 , l'instant final T et N.

- 2. Tester la fonction EulerMod sur le modèle de croissance logistique vu en cours et en TP (on rappelle que F(x) = x(a bx)). On tracera sur un même graphique la solution exacte sur l'intervalle [0, 20] ainsi que la solution approchée calculée pour N = 5 et N = 10 pour a = 0.2, b = 0.001 et $y_0 = 0.1 \times a/b$.
- 3. À l'aide d'une fonction calculerreurs, illustrer graphiquement l'ordre de convergence de la méthode d'Euler modifiée.

Exercice 3 (5 points). Soient $f \in C^2(\mathbb{R})$ et $\bar{x} \in \mathbb{R}$ tels que $f(\bar{x}) = 0$ et $f'(\bar{x}) \neq 0$.

Partie à rédiger sur feuille

- 1. Rappeler la méthode de Newton dédiée au calcul de la valeur approchée de \bar{x} .
- 2. On introduit une variante de la méthode de Newton :

$$\begin{cases} x_0 \text{ donn\'e}, \\ y_n = x_n - \frac{f(x_n)}{f'(x_n)}, \\ x_{n+1} = y_n - \frac{f(y_n)}{f'(x_n)}, \quad n \ge 0. \end{cases}$$

Définir une fonction g telle que cette méthode itérative se réécrive:

$$\begin{cases} x_0 \text{ donn\'e}, \\ x_{n+1} = g(x_n). \end{cases}$$

On pourra introduire h telle que $h(x) = x - \frac{f(x)}{f'(x)}$

3. Calculer $g(\bar{x})$ et $g'(\bar{x})$. Que peut-on en déduire sur la convergence et l'ordre de la méthode proposée ?

Partie programmation en python, dans le notebook.

- 1. Écrire une fonction NewtonMod qui a pour paramètres d'entrée f, f', x_0 , une tolérance τ et un nombre d'itérations nmax (il faudra choisir un critère d'arrêt). La fonction renvoie l'approximation calculée ainsi que le nombre d'itérations N.
- 2. Soit $f(x) = \sin(x)$. Utiliser la fonction NewtonMod avec $x_0 = 4$ pour déterminer une valeur approchée du zéro π . Faire varier la tolérance ($\tau = 10^{-k}$ pour $1 \le k \le 14$). Représenter sur un premier graphique le nombre d'itérations effectuées en fonction de τ et sur un second graphique l'erreur $|x_N \pi|$ en fonction de τ .