Devoir 3: Programmation orientée objet et polynômes

Soit un anneau commutatif K (\mathbb{Q}, \mathbb{R} ou \mathbb{C} par exemple). Un polynôme en x sur K est défini par

$$P(x) = \sum_{i=0}^m a_i x^i$$

où $a_i \in K$. On dénote l'ensemble des polynômes en x sur K par K[x].

Exercice 1

a)

Définissez la classe plynR modélisant l'ensemble des polynômes en x sur \mathbb{R} . Pour ce faire, implémentez le constructeur plynR(coefs) où coefs est le vecteur des coefficients.

b)

Définissez la méthode print(x) pour la classe plynR permettant d'afficher le polynôme x à l'écran. Pour ce faire, faites appel à la fonction cat.

c)

En fait, K[x] forme lui aussi un anneau commutatif, c'est-à-dire (entre autres) qu'il possède une addition. Pour $P(x), Q(x) \in K[x], \ P(x) = \sum_{i=0}^m a_i x^i$ et $Q(x) = \sum_{i=0}^n b_i x^i$ celle-ci est définie par

$$P(x) + Q(x) = \sum_{i=0}^s (a_i + b_i) x^i$$

où $s = \max(m, n)$. Implémentez les méthodes plus (p, q) et moins (p, q) pour la classe plynR permettant d'additionner ou de soustraire les polynômes p et q.

d)

K[x] possède aussi une multiplication définie par

$$P(x)Q(x) = \sum_{i=0}^{m+n} c_i x^i$$

où $c_i = \sum_{j+k=i} a_j b_k$. Implémentez la méthode fois (p, q) pour la classe plynR permettant de multiplier les polynômes p et q.

e)

La dérivée d'un polynôme est définie par

$$P'(x) = \sum_{i=0}^m ia_i x^{i-1}$$

Implémentez cette opération à travers la méthode derive(p).

f)

Implémentez la méthode racines(p) qui retourne les racines de p. Pour ce faire, vous pouvez faire appel à la fonction polyroot.

 $\mathbf{g})$

Implémentez la méthode summary(p) qui, en plus d'afficher le polynôme p à l'écran, affiche sa factorisation.