

Durée : 1 heure 30mn

Les documents et portables sont strictement interdits, les calculatrices sont autorisées.

On attachera le plus grand soin à la rédaction et à la présentation claire et lisible des résultats dont il sera tenu compte lors de la correction.

Exercice 1

Soit  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  telle que  $f \in C^1([a, b]; \mathbb{R})$  et soit  $a < b$  deux réels donnés. On cherche à approcher  $f$  sur l'intervalle  $[a, b]$  par un polynôme  $p$  tel que

$$\begin{cases} p(a) = f(a) \\ p(b) = f(b) \\ p'(a) = f'(a) \end{cases} \quad (1)$$

1. Construire les polynômes  $Q_1, Q_2$  et  $Q_3$  de degré 2 définis par

$$\begin{cases} Q_1(a) = Q_1'(a) = 0, Q_1(b) = 1 \\ Q_2(a) = Q_2(b) = 0, Q_2'(a) = 1 \\ Q_3(b) = Q_3'(a) = 0, Q_3(a) = 1 \end{cases}$$

2. Montrer que  $(Q_1, Q_2, Q_3)$  forme une base de  $\mathbb{R}_2[X]$  (ensemble de polynômes de degré inférieur ou égal à 2).

3. Montrer que tout polynôme de  $\mathbb{R}_2[X]$  vérifiant (1) est unique.

4. Construire un polynôme d'interpolation de  $\mathbb{R}_2[X]$  vérifiant (1) et exprimé dans la base  $(Q_1, Q_2, Q_3)$ .

5. Montrer que l'erreur d'interpolation s'écrit :

$$f(x) - p(x) = \frac{(x-a)^2(x-b)}{6} f^3(\xi), \quad a < \xi < b \quad (2)$$

(Indication : Définir pour  $x \neq a$  et  $x \neq b$  la fonction  $\varphi(t) = f(t) - p(t) - A(x)(t-a)^2(t-b)$  avec  $A(x)$  est donnée par  $\varphi(x) = 0$ ).

6. (a) Déterminer les réels  $\alpha, \beta$  et  $\gamma$  dans la formulation suivante

$$\int_{-1}^1 g(t) dt = \alpha g(-1) + \beta g'(-1) + \gamma g(1)$$

pour que la méthode soit exacte sur les polynômes de degré 2. Quel est le degré de précision de la méthode ?

(b) Soit  $g \in C^3([-1, 1]; \mathbb{R})$ . Donner une majoration de l'erreur d'intégration en fonction des dérivées de  $g$ .

(Indication : Utiliser l'égalité (2)).

Exercice 2

1. On considère le système linéaire  $Ax = b$ ,

$$\begin{pmatrix} 5 & 1 & 0 & -2 \\ -1 & 5 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 5 & 1 \\ -1 & 0 & -1 & 5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

(a) Trouver  $L$  et  $U$  telle que  $A = LU$  (respecter les notations du cours).

(b) Résoudre le système  $Ax = b$ .

2. Pour résoudre le système précédent, on considère la méthode de Richardson suivante

$$x_{k+1} = x_k + \alpha(b - Ax_k)$$

avec  $\alpha$  un réel non nul.

(a) Montrer que la méthode est consistante (c.à.d si  $x_k \rightarrow \bar{x}$  alors  $A\bar{x} = b$ ).

(b) Ecrire la matrice d'itération. Qu'est ce qu'on peut dire sur la convergence de cette méthode?