

PARTIEL DU 14 JANVIER 2022
durée : 3h00.

Sans documents et sans appareils électroniques
Le barème est donné à titre indicatif

EXERCICE 1 (7 POINTS)

Soient $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ une matrice inversible dont les éléments diagonaux sont non nuls et $\mathbf{b} \in \mathbb{C}^n$.
On rappelle que si $G \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ alors

$$(\forall \mathbf{v} \in \mathbb{C}^n, \lim_{k \rightarrow \infty} G^k \mathbf{v} = 0) \iff \rho(G) < 1. \quad (1)$$

Q. 1 On décompose A sous la forme $A = M - N$ avec M inversible et on pose

$$B = M^{-1}N \quad \text{et} \quad \mathbf{c} = M^{-1}\mathbf{b}.$$

On définit la suite $(\mathbf{x}^{[k]})_{k \in \mathbb{N}}$ par

$$\mathbf{x}^{[0]} \in \mathbb{C}^n \quad \text{et} \quad \mathbf{x}^{[k+1]} = B\mathbf{x}^{[k]} + \mathbf{c} \quad (2)$$

et on note $\underline{\mathbf{x}} = A^{-1}\mathbf{b}$.

a. Rappeler la définition de $\rho(B)$, rayon spectral de la matrice B .

b. Montrer que

$$\underline{\mathbf{x}} - \mathbf{x}^{[k+1]} = B(\underline{\mathbf{x}} - \mathbf{x}^{[k]}).$$

c. En déduire que la suite $(\mathbf{x}^{[k]})_{k \in \mathbb{N}}$ converge vers $\underline{\mathbf{x}}$ quelque soit $\mathbf{x}^{[0]}$ si et seulement si $\rho(B) < 1$.

On décompose la matrice A sous la forme $A = D - E - F$, où D représente la diagonale de A , $-E$ la partie triangulaire inférieure stricte et $-F$ la partie triangulaire supérieure stricte.

Q. 2 Pour la méthode itérative de Jacobi, la matrice d'itération est $J \stackrel{\text{def}}{=} D^{-1}(E + F)$.

a. Donner \mathbf{c} , en fonction de \mathbf{b} , D , E et/ou F , pour que cette méthode s'écrive sous la forme itérative (2).

b. En déduire, sans citer le cours et en utilisant **Q. 1**, que $\rho(J) < 1$ est une condition nécessaire et suffisante pour obtenir la convergence de la suite des itérés vers $\underline{\mathbf{x}}$.

Q. 3 Pour la méthode itérative de Gauss-Seidel, la matrice d'itération est $\mathcal{L}_1 \stackrel{\text{def}}{=} (D - E)^{-1}F$.

a. Donner \mathbf{c} , en fonction de \mathbf{b} , D , E et/ou F , pour que cette méthode s'écrive sous la forme itérative (2).

b. En déduire, sans citer le cours et en utilisant **Q. 1**, que $\rho(\mathcal{L}_1) < 1$ est une condition nécessaire et suffisante pour obtenir la convergence de la suite des itérés vers $\underline{\mathbf{x}}$.

Soient $\alpha \in \mathbb{R}$ et $\mathbf{b} \in \mathbb{R}^3$. On définit la matrice A_α par

$$A_\alpha = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & \alpha \\ 0 & \alpha & 1 \end{pmatrix}.$$

Q. 4 Déterminer des conditions nécessaires et suffisantes sur α , pour que la matrice A_α soit inversible.

Q. 5 Les méthodes itératives de Jacobi et de Gauss-Seidel sont-elles bien définies pour A_α ?

Q. 6 Etudier la convergence de la méthode de Jacobi pour la résolution de $A_\alpha \mathbf{x} = \mathbf{b}$.

Q. 7 Etudier la convergence de la méthode de Gauss-Seidel pour la résolution de $A_\alpha \mathbf{x} = \mathbf{b}$.

PROBLÈME 1 (13 POINTS)

Soit f une fonction définie sur $[0; 1]$ à valeurs réelles. On souhaite approcher $\int_0^1 f(x)dx$ par $\mathcal{Q}_n(f)$ une formule de quadrature élémentaire

$$\mathcal{Q}_n(f) = \sum_{i=0}^n w_i f(x_i) \quad (1)$$

où $n \in \mathbb{N}$, $(x_i)_{i=0}^n$ sont des points distincts 2 à 2 dans $[0; 1]$ et $(w_i)_{i=0}^n$ sont des réels.

Q. 1 Soit $k \in \mathbb{N}$.

a. Donner la définition de: $\mathcal{Q}_n(f)$ est de degré d'exactitude k au moins.

b. Montrer que l'application $f \mapsto \mathcal{Q}_n(f)$ est linéaire.

c. Montrer que si \mathcal{Q}_n est de degré d'exactitude k au moins alors

$$\forall r \in \llbracket 0, k \rrbracket, \quad \sum_{i=0}^n w_i x_i^r = \frac{1}{r+1}. \quad (2)$$

d. Montrer que si (2) est vérifiée alors \mathcal{Q}_n est de degré d'exactitude k au moins.

e. En déduire une condition nécessaire et suffisante sur les $(w_i)_{i=0}^n$ pour que \mathcal{Q}_n soit de degré d'exactitude 0 au moins.

Soient $\mathbb{A} \in \mathcal{M}_{n+1}(\mathbb{R})$ la matrice définie par

$$\mathbb{A}_{i,j} = x_{i-1}^{j-1}, \quad \forall (i,j) \in \llbracket 1, n+1 \rrbracket,$$

et $\mathbf{u} = (u_1, \dots, u_{n+1})^t \in \mathbb{R}^{n+1}$. On note $P_{\mathbf{u}}$ le polynôme défini par

$$\forall x \in \mathbb{R}, \quad P_{\mathbf{u}}(x) = \sum_{i=0}^n u_{i+1} x^i.$$

Q. 2 a. Soient $\mathbf{b} \stackrel{\text{def}}{=} \mathbb{A}\mathbf{u}$ le vecteur de \mathbb{R}^{n+1} et $i \in \llbracket 1, n+1 \rrbracket$. Exprimer b_i , la i -ème composante de \mathbf{b} , en fonction de $P_{\mathbf{u}}$ et de x_{i-1} .

b. En déduire que la matrice \mathbb{A} est inversible (indication: montrer que son noyau est réduit à l'élément nul...).

c. On définit $\mathbf{W} \stackrel{\text{def}}{=} (w_0, \dots, w_n)^t \in \mathbb{R}^{n+1}$. En utilisant (2), montrer que \mathcal{Q}_n est de degré d'exactitude n au moins si et seulement si

$$(\mathbb{A}^t)\mathbf{W} = \mathbf{c} \quad (3)$$

où l'on explicitera le vecteur \mathbf{c} .

d. (algo.) Ecrire la fonction algorithmique **Poids** retournant l'ensemble des poids $(w_i)_{i=0}^n$ pour un ensemble de points $(x_i)_{i=0}^n$ donnés, distincts 2 à 2 tels que la formule de quadrature élémentaire \mathcal{Q}_n soit de degré d'exactitude n au moins. On pourra utiliser pour cela la fonction $\mathbf{v} \leftarrow \text{Solve}(\mathbb{B}, \mathbf{g})$ résolvant le système linéaire $\mathbb{B}\mathbf{v} = \mathbf{g}$, où $\mathbb{B} \in \mathcal{M}_d(\mathbb{R})$ est une matrice inversible, \mathbf{g} et \mathbf{v} sont deux vecteurs de \mathbb{R}^d .

Les points $(x_i)_{i=0}^n$ étant les points de la formule de quadrature élémentaire \mathcal{Q}_n , le **polynôme d'interpolation de Lagrange** associé aux $(n+1)$ couples $(x_i, f(x_i))_{i \in \llbracket 0, n \rrbracket}$, noté $\mathcal{L}_n(f)$, est donné par

$$\mathcal{L}_n(f)(x) = \sum_{i=0}^n f(x_i) L_i(x), \quad \forall x \in \mathbb{R} \quad (4)$$

avec

$$L_i(x) = \prod_{\substack{j=0 \\ j \neq i}}^n \frac{x - x_j}{x_i - x_j}, \quad \forall i \in \llbracket 0, n \rrbracket, \quad \forall x \in \mathbb{R}. \quad (5)$$

Si $f \in \mathcal{C}^{n+1}([0; 1]; \mathbb{R})$ alors, $\forall x \in [0, 1]$, $\exists \xi_x \in (\min(x_i, x), \max(x_i, x))$,

$$f(x) - \mathcal{L}_n(f)(x) = \frac{f^{(n+1)}(\xi_x)}{(n+1)!} \pi_n(x) \quad (6)$$

où $\pi_n(x) \stackrel{\text{def}}{=} \prod_{i=0}^n (x - x_i)$.

Q. 3 a. Déterminer explicitement $L_i(x_j)$, $\forall (i, j) \in \llbracket 0, n \rrbracket$.

b. Quels sont les degrés des polynômes L_i , $i \in \llbracket 0, n \rrbracket$?

c. Montrer que \mathcal{Q}_n est de degré d'exactitude n au moins si et seulement si

$$w_i = \int_0^1 L_i(x) dx, \quad \forall i \in \llbracket 0, n \rrbracket. \quad (7)$$

d. Montrer que si \mathcal{Q}_n est de degré d'exactitude n au moins alors

$$\int_0^1 \mathcal{L}_n(f)(x) dx = \mathcal{Q}_n(f). \quad (8)$$

e. On suppose que \mathcal{Q}_n est de degré d'exactitude n au moins et que $f \in \mathcal{C}^{n+1}([0; 1]; \mathbb{R})$. Montrer que

$$\left| \int_0^1 f(x) dx - \mathcal{Q}_n(f) \right| \leq \frac{\|f^{(n+1)}\|_\infty}{(n+1)!} \int_0^1 |\pi_n(x)| dx. \quad (9)$$

On admet le résultat suivant:

Prop. 1 : Soit $k \in \mathbb{N}^*$. Si \mathcal{Q}_n , définie en (1), est de degré d'exactitude n au moins alors \mathcal{Q}_n est de degré d'exactitude $(n+k)$ au moins si et seulement si

$$\int_0^1 \pi_n(x) x^r dx = 0, \quad \forall r \in \llbracket 0, k-1 \rrbracket. \quad (10)$$

Le degré maximum d'exactitude de \mathcal{Q}_n est $(2n+1)$. □

Q. 4 Application avec $n = 1$

a. En utilisant la proposition précédente, déterminer les points x_0 et x_1 , $x_0 < x_1$ pour que la formule de quadrature élémentaire \mathcal{Q}_1 puisse être de degré d'exactitude 3.

Indication: on pourra introduire les variables auxiliaires $X = x_0 + x_1$ et $Y = x_0 x_1$.

b. En déduire, à l'aide de (3) ou de (7), les poids w_0 et w_1 pour que la formule soit de degré d'exactitude 3.

Soit $\mathbb{A} \in \mathcal{M}_{n+1}(\mathbb{R})$ la matrice définie par

$$\mathbb{A} = \begin{pmatrix} 0 & c_1 & 0 & \dots & \dots & 0 \\ c_1 & 0 & c_2 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \dots & 0 & c_{n-1} & 0 & c_n \\ 0 & \dots & \dots & 0 & c_n & 0 \end{pmatrix}, \quad \text{avec } c_k = \sqrt{\frac{k^2}{4k^2 - 1}}. \quad (11)$$

On admet que ses valeurs propres $(\lambda_i)_{i=0}^n$ sont réelles et que

$$-1 < \lambda_0 < \lambda_1 < \dots < \lambda_n < 1.$$

Par la suite, on choisit les $(n+1)$ points de \mathcal{Q}_n comme étant $x_i = \frac{1}{2} + \frac{1}{2} \lambda_i$, $i \in \llbracket 0, n \rrbracket$. Les $(n+1)$ poids de \mathcal{Q}_n sont alors donnés par (7) et \mathcal{Q}_n est alors de degré d'exactitude $(2n+1)$.

On suppose que l'on dispose de la fonction algorithmique $\boldsymbol{\lambda} \leftarrow \mathbf{Eig}(\mathbb{H})$ retournant l'ensemble des valeurs propres d'une matrice symétrique $\mathbb{H} \in \mathcal{M}_d(\mathbb{R})$ dans l'ordre croissant sous la forme d'un vecteur $\boldsymbol{\lambda} \in \mathbb{R}^d$.

Q. 5 (algo.) a. Ecrire la fonction $[\mathbf{x}, \mathbf{w}] \leftarrow \mathbf{PointsPoids}(n)$ retournant le tableau des points \mathbf{x} et le tableau des poids \mathbf{w} associés à \mathcal{Q}_n . On pourra utiliser, au besoin, les fonctions algorithmes déjà écrites. Attention, les points sont ici dans l'intervalle $[0; 1]$.

b. Ecrire la fonction $I \leftarrow \mathbf{QuadElem}(g, n)$ retournant une approximation de $\int_0^1 g(x) dx$ en utilisant la formule de quadrature élémentaire à $(n+1)$ points sur l'intervalle $[0, 1]$ de degré d'exactitude $(2n+1)$. On pourra utiliser, au besoin, les fonctions algorithmes déjà écrites.

c. Proposer un programme permettant de tester/valider le degré d'exactitude de la fonction précédente.