

PARTIEL DU 8 JANVIER 2025*
durée : 3h00.

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

Dans ce sujet:

- Les trois exercices sont indépendants.
- Les entrées/sorties des fonctions algorithmiques que vous écrirez devront être décrites.
- Le but de toute fonction algorithmique que vous écrirez, et qui n'est pas explicitement demandée, devra être précisé.

EXERCICE 1 (8.75 points)

Soient $\mathbb{A} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ une matrice inversible dont les éléments diagonaux sont non nuls, $\mathbf{b} \in \mathbb{K}^n$ et $\underline{\mathbf{x}} = \mathbb{A}^{-1}\mathbf{b}$.
On rappelle que si $\mathbb{G} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ alors

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

Q. 1

On décompose $\mathbb{A}$ sous la forme $\mathbb{A} = \mathbb{M} - \mathbb{N}$ avec $\mathbb{M}$ inversible et on pose

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

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

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

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

b. Montrer que pour tout $k \in \mathbb{N}$

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

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 $\rho(\mathbb{B}) < 1$.

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

La méthode S.O.R. (successive over relaxation) est donnée par

$$x_i^{[k+1]} = \frac{w}{A_{ii}} \left(b_i - \sum_{j=1}^{i-1} A_{ij}x_j^{[k+1]} - \sum_{j=i+1}^n A_{ij}x_j^{[k]} \right) + (1-w)x_i^{[k]}, \quad \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket \quad (3)$$

*Compilé le 2025/09/04 à 10:54:45.

Q. 2

a. Montrer que (3) s'écrit vectoriellement sous la forme

$$\mathbf{x}^{[k+1]} = \mathbb{B}_w \mathbf{x}^{[k]} + \mathbf{c}$$

où l'on explicitera la matrice $\mathbb{B}_w$ et le vecteur $\mathbf{c}$ en fonction de $\mathbb{D}$, $\mathbb{E}$, $\mathbb{F}$, et $\mathbf{b}$.

b. En utilisant les résultats de Q.1, démontrer que la suite $\mathbf{x}^{[k]}$ converge vers $\underline{\mathbf{x}}$ si et seulement si $\rho(\mathbb{B}_w) < 1$.

c. Soient $\mathbb{L} = \mathbb{D}^{-1}\mathbb{E}$ et $\mathbb{U} = \mathbb{D}^{-1}\mathbb{F}$. Montrer que

$$\mathbb{B}_w = (\mathbb{I} - w\mathbb{L})^{-1} ((1-w)\mathbb{I} + w\mathbb{U}).$$

d. En déduire que

$$\rho(\mathbb{B}_w) \geq |w - 1|. \quad (4)$$

e. Que peut-on en déduire sur la convergence de la méthode S.O.R?

A l'itération k , on note le résidu par $\mathbf{r}^{[k]} = \mathbf{b} - \mathbb{A}\mathbf{x}^{[k]}$ et, l'erreur par $\mathbf{e}^{[k]} = \bar{\mathbf{x}} - \mathbf{x}^{[k]}$ où $\bar{\mathbf{x}} \in \mathbb{R}^n$ est la solution de $\mathbb{A}\bar{\mathbf{x}} = \mathbf{b}$.

Q. 3

a. Soit $\varepsilon > 0$. Montrer que si $\|\mathbf{r}^{[k]}\| \leq \varepsilon \max(\|\mathbf{b}\|, 1)$ (critère d'arrêt de convergence) alors, il existe $C > 0$, indépendant de ε , tel que

$$\|\mathbf{e}^{[k]}\| \leq C\varepsilon \max(\|\mathbf{b}\|, 1)$$

b. [Algo] Ecrire une fonction SOR, utilisant (3), et permettant de retourner:

- le premier vecteur $\mathbf{x}^{[k]}$ vérifiant le critère d'arrêt de convergence ou le dernier vecteur $\mathbf{x}^{[k_{\max}]}$ sinon ($k_{\max}$ étant le nombre maximal d'itérations),
- k , le nombre d'itération si convergence et $-k_{\max}$ sinon.

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

$$\mathbb{A}_\alpha = \begin{pmatrix} 2 & 0 & \alpha \\ 0 & 2 & 0 \\ \alpha & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

On note respectivement $\mathbb{J} \stackrel{\text{def}}{=} \mathbb{D}^{-1}(\mathbb{E} + \mathbb{F})$ et $\mathcal{L}_1 \stackrel{\text{def}}{=} (\mathbb{D} - \mathbb{E})^{-1}\mathbb{F}$ les matrices d'itérations des méthodes itératives de Jacobi et de Gauss-Seidel.

Q. 4

a. Etudier la convergence de la méthode de Jacobi pour la résolution de $\mathbb{A}_\alpha \mathbf{x} = \mathbf{b}$.

b. Etudier la convergence de la méthode de Gauss-Seidel pour la résolution de $\mathbb{A}_\alpha \mathbf{x} = \mathbf{b}$.

EXERCICE 2 (5.5 points)

Soient $n \in \mathbb{N}^*$ et $(n+1)$ couples de $\mathbb{R}^2$, $(x_i, y_i)_{i \in \llbracket 0, n \rrbracket}$, tels que les x_i sont distincts deux à deux. On note

Q. 1

- a. Soit $i \in \llbracket 0, n \rrbracket$. Montrer qu'il existe un unique polynôme L_i de degré n , que l'on explicitera, et vérifiant

$$L_i(x_j) = \delta_{ij}, \quad \forall j \in \llbracket 0, n \rrbracket. \quad (1)$$

- b. Montrer que les $(L_i)_{i \in \llbracket 0, n \rrbracket}$ forment une base de $\mathbb{R}_n[X]$ (espace vectoriel des polynômes à coefficients réels de degré inférieur ou égal à n).

On définit le polynôme P_n par

$$P_n(t) = \sum_{i=0}^n y_i L_i(t). \quad (2)$$

Q. 2

- a. Montrer que le polynôme P_n est l'unique polynôme de $\mathbb{R}_n[X]$ vérifiant

$$\forall i \in \llbracket 0, n \rrbracket, P_n(x_i) = y_i. \quad (3)$$

- b. [Algo] Ecrire une fonction algorithmique, nommée *Lagrange*, retournant $P_n(t)$ avec $t \in \mathbb{R}$ donné.

Soit $k \in \llbracket 0, n \rrbracket$, on note par P_k l'unique polynôme de $\mathbb{R}_k[X]$ vérifiant $P_k(x_i) = y_i, \forall i \in \llbracket 0, k \rrbracket$, et par π_k le polynôme

$$\pi_k(t) = \prod_{i=0}^k (t - x_i).$$

On va établir une formule de récurrence permettant de déterminer P_k à partir de P_{k-1} .

Q. 3

En effectuant la division euclidienne du polynôme P_k par le polynôme π_{k-1} on a

$$P_k = R_{k-1} + Q_{k-1} \pi_{k-1} \quad (4)$$

avec $R_{k-1} \in \mathbb{R}_{k-1}[X]$ et $Q_{k-1} \in \mathbb{R}_0[X]$.

- a. Démontrer que $R_{k-1} = P_{k-1}$.

- b. En déduire que

$$Q_{k-1} = \frac{y_k - P_{k-1}(x_k)}{\pi_{k-1}(x_k)}.$$

- c. Déterminer P_0 .

- d. [Algo] Proposer une fonction algorithmique récursive, nommée *LagrangeRec*, permettant de calculer $P_n(t)$ en utilisant la formule de récurrence (4).

Q. 4 Application

Soient $A = (0, -2)$, $B = (1, 1)$ et $C = (2, 6)$. On cherche à expliciter le polynôme d'interpolation de Lagrange, noté P , passant par les points A , B et C .

- a. Sans utiliser la formule de récurrence (4), déterminer P en détaillant les calculs.

- b. En utilisant la formule de récurrence (4), détailler les calculs permettant d'obtenir P .

EXERCICE 3 (6.25 points)

Soient f une fonction définie sur $[-1, 1]$ à valeurs réelles et $n \in \mathbb{N}$. On souhaite approcher $\int_{-1}^1 f(x)dx$ par $\mathcal{Q}_n(f)$ une formule de quadrature élémentaire

$$\mathcal{Q}_n(f) \stackrel{\text{def}}{=} 2 \sum_{i=0}^n w_i f(x_i) \quad (1)$$

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

Q. 1

- Démontrer que l'application $\mathcal{Q}_n$ définie de $\mathcal{C}^0([-1, 1]; \mathbb{R})$, muni de la norme infinie, à valeurs dans $\mathbb{R}$ est linéaire et continue.
- Soit $k \in \mathbb{N}$. Montrer que $\mathcal{Q}_n$ est de degré d'exactitude k au moins si et seulement si

$$\forall r \in \llbracket 0, k \rrbracket, \quad \mathcal{Q}_n(x \mapsto x^r) = \int_{-1}^1 x^r dx. \quad (2)$$

On note $(t_i)_{i=0}^{n+1}$ les points de la discrétisation régulière de l'intervalle $[-1, 1]$ en $(n+2)$ points et, pour $i \in \llbracket 0, n \rrbracket$, x_i le point milieu de l'intervalle $[t_i, t_{i+1}]$.

Q. 2

- Expliciter t_i et x_i en fonction de i et n .
- Soit $k \in \mathbb{N}$. Montrer que $\mathcal{Q}_n$ est de degré d'exactitude k au moins si et seulement si

$$\forall r \in \llbracket 0, k \rrbracket, \quad \sum_{i=0}^n w_i x_i^r = \begin{cases} 0 & \text{si } r \text{ est impaire} \\ \frac{1}{r+1} & \text{sinon} \end{cases} \quad (3)$$

- Montrer que (3) peut s'écrire sous la forme d'un système linéaire $\mathbb{A}\mathbf{W} = \mathbf{b}$ avec $\mathbf{W} = (w_0, \dots, w_n)^t \in \mathbb{R}^{n+1}$ où l'on explicitera $\mathbb{A}$ et $\mathbf{b}$ en précisant leurs dimensions.
- En déduire qu'avec le choix des points $(x_i)_{i=0}^n$, il existe une unique formule de quadrature de degré d'exactitude n au moins.

On dispose des fonctions algorithmiques:

- $\mathbf{x} \leftarrow \text{Solve}(\mathbb{A}, \mathbf{b})$ résolvant le système linéaire $\mathbb{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$ avec $\mathbb{A} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ inversible et $\mathbf{b} \in \mathbb{R}^n$,
- $z \leftarrow \text{Power}(x, y)$ retournant x^y avec $(x, y) \in \mathbb{R}^2$.

Q. 3 [Algo]

- Ecrire une fonction algorithmique, nommée `MidPoints`, retournant l'ensemble des $(x_i)_{i=0}^n$ et des $(w_i)_{i=0}^n$ tels que $\mathcal{Q}_n$ soit de degré d'exactitude n au moins.
- Ecrire une fonction algorithmique, nommée `QuadElemMidPoints`, retournant $\mathcal{Q}_n(f)$ avec $f \in \mathcal{C}^0([-1, 1]; \mathbb{R})$.

Q. 4 Application

On fixe $n = 2$.

- Déterminer explicitement les points $(x_i)_{i=0}^2$ et les poids $(w_i)_{i=0}^2$ de tel sorte que $\mathcal{Q}_2$ soit de degré d'exactitude 2 au moins.
- Déterminer le degré d'exactitude maximal de $\mathcal{Q}_2$.