

NOM :  
Prénom :

Licence Parcours M  
troisième année  
2010/2011



## Contrôle continu n°2, Analyse numérique

---

### Partie sans machine

**Exercice 1 :** Rappeler la définition des polynômes de Bernstein associé à une fonction  $f$  de  $[0; 1]$  dans  $\mathbb{R}$ , on donnera une interprétation probabiliste ainsi qu'une formule sous forme de somme.  
Déterminer le polynôme de Bernstein de degré 2 du polynôme  $X^2$ .

**Exercice 2 :** Déterminer le polynôme de meilleure approximation uniforme d'ordre 1 de la fonction  $x \mapsto x^2$  sur l'intervalle  $[-1; 2]$ .

**Exercice 3 :** Utilisez les différences divisées pour résoudre le problème suivant. Une voiture passe de 0 à 50 km/h en 5 secondes et de 0 à 100 km/h en 20 secondes.

1. En utilisant l'interpolation linéaire, calculez le nombre de secondes nécessaires pour passer de 0 à 120 km/h.
2. En prenant en compte le fait que cette voiture passe de 0 à 0 km/h en 0 seconde, utilisez l'interpolation quadratique pour calculer le nombre de secondes nécessaires pour passer de 0 à 120 km/h.

### Partie avec machine

**Exercice 4 :** Tracer  $y = \frac{1}{x^3} + \frac{1}{x^2}$  pour  $x$  variant entre 10 et 20.

Puis tracer  $\ln y$  en fonction de  $\ln x$  pour  $x$  variant entre 10 et 20, on trouve presque une droite dont on déterminera le coefficient directeur.

Correcteur

**Exercice 5 :** Soit  $P$  le polynôme d'interpolation de Lagrange de la fonction  $f(x) = xe^x$ , aux points  $\{-1; 1; 3\}$ .

Déterminer  $P(1)$  et  $P(2)$ . Méthode entièrement libre.

Tracer  $P$  et  $f$  sur l'intervalle  $[-2; 4]$ .

Correcteur

**Exercice 6 :** Les polynômes de Tchebychev sont déterminés par les relations suivantes :

$$\begin{cases} T_0 = 1 \\ T_1 = X \\ T_{n+2} = 2XT_{n+1}(X) - T_n(X) \end{cases}$$

1. Écrire une fonction récursive scilab `tche` qui prend deux arguments  $n$  et  $x$  et qui renvoie la valeur de  $T_n(x)$ .
2. Écrire une fonction scilab itérative, basée sur une boucle `for`, `tche2` qui prend deux arguments  $n$  et  $x$  et qui renvoie la valeur de  $T_n(x)$ , on pourra dans la fonction définir une matrice colonne  $C$  dont la  $i$ ème ligne est  $T_{i-1}(x)$ . On peut aussi écrire la fonction pour qu'elle puisse prendre comme argument  $x$  une matrice ligne.
3. Calculer  $T_7(0.2)$ .
4. Tracer  $T_{10}$  entre -1 et 1.

Correcteur

NOM :  
Prénom :

Licence Parcours M  
troisième année  
2010/2011



## Contrôle continu n°2, Analyse numérique

---

### Partie sans machine

**Exercice 1 :** Rappeler la définition des polynômes de Bernstein associé à une fonction  $f$  de  $[0; 1]$  dans  $\mathbb{R}$ , on donnera une interprétation probabiliste ainsi qu'une formule sous forme de somme. Déterminer le polynôme de Bernstein de degré 2 du polynôme  $X^2$ .

**Exercice 2 :** Déterminer le polynôme de meilleure approximation uniforme d'ordre 1 de la fonction  $x \mapsto x^2$  sur l'intervalle  $[-1; 3]$ .

**Exercice 3 :** Utilisez les différences divisées pour résoudre le problème suivant. Une voiture passe de 0 à 50 km/h en 5 secondes et de 0 à 100 km/h en 15 secondes.

1. En utilisant l'interpolation linéaire, calculez le nombre de secondes nécessaires pour passer de 0 à 120 km/h.
2. En prenant en compte le fait que cette voiture passe de 0 à 0 km/h en 0 seconde, utilisez l'interpolation quadratique pour calculer le nombre de secondes nécessaires pour passer de 0 à 120 km/h.

### Partie avec machine

**Exercice 4 :** Tracer  $y = \frac{1}{x^3} + \frac{1}{x^4}$  pour  $x$  variant entre 10 et 20.

Puis tracer  $\ln y$  en fonction de  $\ln x$  pour  $x$  variant entre 10 et 20, on trouve presque une droite dont on déterminera le coefficient directeur.

Correcteur

**Exercice 5 :** Soit  $P$  le polynôme d'interpolation de Lagrange de la fonction  $f(x) = x \cos(x)$ , aux points  $\{-1; 1; 3\}$ .

Déterminer  $P(1)$  et  $P(2)$ . Méthode entièrement libre.

Tracer  $P$  et  $f$  sur l'intervalle  $[-2; 4]$ .

Correcteur

**Exercice 6 :** Les polynômes de Tchebychev sont déterminés par les relations suivantes :

$$\begin{cases} T_0 = 1 \\ T_1 = X \\ T_{n+2} = 2XT_{n+1}(X) - T_n(X) \end{cases}$$

1. Écrire une fonction récursive scilab `tche` qui prend deux arguments  $n$  et  $x$  et qui renvoie la valeur de  $T_n(x)$ .
2. Écrire une fonction scilab itérative, basée sur une boucle `for`, `tche2` qui prend deux arguments  $n$  et  $x$  et qui renvoie la valeur de  $T_n(x)$ , on pourra dans la fonction définir une matrice colonne  $C$  dont la  $i$ ème ligne est  $T_{i-1}(x)$ . On peut aussi écrire la fonction pour qu'elle puisse prendre comme argument  $x$  une matrice ligne.
3. Calculer  $T_7(0.3)$ .
4. Tracer  $T_5$  entre -1 et 1.

Correcteur

NOM :  
Prénom :

Licence Parcours M  
troisième année  
2010/2011



## Contrôle continu n°2, Analyse numérique

---

### Partie sans machine

**Exercice 1 :** Rappeler la définition des polynômes de Bernstein associé à une fonction  $f$  de  $[0; 1]$  dans  $\mathbb{R}$ , on donnera une interprétation probabiliste ainsi qu'une formule sous forme de somme.  
Déterminer le polynôme de Bernstein de degré 2 du polynôme  $X^2$ .

**Exercice 2 :** Déterminer le polynôme de meilleure approximation uniforme d'ordre 1 de la fonction  $x \mapsto x^2$  sur l'intervalle  $[-3; 1]$ .

**Exercice 3 :** Utilisez les différences divisées pour résoudre le problème suivant. Une voiture passe de 0 à 50 km/h en 10 secondes et de 0 à 100 km/h en 30 secondes.

1. En utilisant l'interpolation linéaire, calculez le nombre de secondes nécessaires pour passer de 0 à 120 km/h.
2. En prenant en compte le fait que cette voiture passe de 0 à 0 km/h en 0 seconde, utilisez l'interpolation quadratique pour calculer le nombre de secondes nécessaires pour passer de 0 à 120 km/h.

### Partie avec machine

**Exercice 4 :** Tracer  $y = \frac{1}{x^5} + \frac{1}{x^4}$  pour  $x$  variant entre 10 et 20.

Puis tracer  $\ln y$  en fonction de  $\ln x$  pour  $x$  variant entre 10 et 20, on trouve presque une droite dont on déterminera le coefficient directeur.

Correcteur

**Exercice 5 :** Soit  $P$  le polynôme d'interpolation de Lagrange de la fonction  $f(x) = x \sin(x)$ , aux points  $\{-1; 1; 3\}$ .

Déterminer  $P(1)$  et  $P(2)$ . Méthode entièrement libre.

Tracer  $P$  et  $f$  sur l'intervalle  $[-2; 4]$ .

Correcteur

**Exercice 6 :** Les polynômes de Tchebychev sont déterminés par les relations suivantes :

$$\begin{cases} T_0 = 1 \\ T_1 = X \\ T_{n+2} = 2XT_{n+1}(X) - T_n(X) \end{cases}$$

1. Écrire une fonction récursive scilab `tche` qui prend deux arguments  $n$  et  $x$  et qui renvoie la valeur de  $T_n(x)$ .
2. Écrire une fonction scilab itérative, basée sur une boucle `for`, `tche2` qui prend deux arguments  $n$  et  $x$  et qui renvoie la valeur de  $T_n(x)$ , on pourra dans la fonction définir une matrice colonne  $C$  dont la  $i$ ème ligne est  $T_{i-1}(x)$ . On p sol702 =  
- 0.9870208 - 0.9870208 sol703 =  
- 0.8461632 - 0.8461632 sol807 = eut aussi écrire la fonction pour qu'elle puisse prendre comme argument  $x$  une matrice ligne.
3. Calculer  $T_8(0.7)$ .
4. Tracer  $T_6$  entre -1 et 1.

Correcteur