

Licence 2^e année, 2010–2011

ENVIRONNEMENT DE CALCUL SCIENTIFIQUE ET MODÉLISATION

Examen du 17 mai 2011

Nombre de pages de l'énoncé : 2. Durée 1h30.

Tout document ainsi que l'utilisation de tout appareil électronique, même à titre d'horloge, est interdit.

Justifiez vos réponses ! Il sera tenu compte de la présentation.

Questions de cours

Soit $a = x_0 < x_1 < \dots < x_N = b$, une subdivision de l'intervalle $[a, b]$, $a < b$.

On va calculer $I(f) = \int_a^b f(t) dt$, grâce à une formule de quadrature.

1. Comment est défini l'ordre d'une méthode d'intégration numérique ?

On suppose que la fonction f est définie dans Scilab et que \mathbf{x} contient la subdivision de l'intervalle $[a, b]$: $\mathbf{x} = [x(1), x(2), \dots, x(N+1)]$.

2. Donner une ligne de code Scilab qui calcule $I(f)$ grâce à la méthode des rectangles à gauche :

$$I_N^G(f) = \sum_{i=0}^{N-1} (x_{i+1} - x_i) f(x_i) ;$$

3. Donner une ligne de code Scilab qui calcule $I(f)$ grâce à la méthode du trapèze :

$$I_N^T(f) = \sum_{i=0}^{N-1} (x_{i+1} - x_i) \frac{f(x_i) + f(x_{i+1})}{2}$$

4. Citez des différences entre ces deux méthodes.

Exercice 1.

Donner les commandes qui permettent une représentation satisfaisante de la fonction

$$f(x) = \frac{1}{(1 + \cos(x))^2}.$$

Exercice 2.

On considère les lignes de commandes indépendantes :

- (a) `v=[]; for i=4:-2:-2, v=[i,v]; end; v`
- (b) `v=1; for i=1:5, v=[i,v($)]; end; v`
- (c) `def("y=f(x)","y=x.*x"); x=[1:3] ; x'*f(x)`
- (d) `A=[1:4;4:-1:1;0:3]; v=[2;2;3]; v(3:-1:1)'==A(3,2:$)`

Donner l'affichage produit par chacune de ces lignes. Pensez à justifier.

Exercice 3.

On définit `v=1:3; A=[v;v($:-1:1);v([2,3,1])]`

1. Donner la matrice `A`.

Qu'affiche chacune des lignes `Scilab` suivantes ?

Note : avant chacune de ces commandes, la matrice `A` est supposée redéfinie à sa valeur initiale.

2. `A([1,2],:)= []`

3. `A=A(3,:)`

4. `A([1,$],:)=A([$,1],:)`

5. `A(:,1)==[1,3,7]'`

6. `A(:,1)=[1,3,7]'`

Exercice 4.

Soit $n \in \mathbb{N}^*$, grâce aux réels a_0, a_1, \dots, a_n , on définit le polynôme P de la façon suivante :

$$P(X) = a_0 + a_1(X - a_1) + a_2(X - a_1)(X - a_2) + \dots + a_n(X - a_1) \cdots (X - a_n) .$$

a) Écrire une fonction `[P] = poly_examen(a)` qui prend en entrée le vecteur ligne `a`, de taille `[1, N]` et qui retourne en sortie le polynôme P d'indéterminée X .

On note $N = n + 1$.

On suppose pour toute la suite que la fonction `poly_examen()` est correctement définie dans `Scilab`.

b) Qu'affiche la ligne suivante ?

```
a=1:2; P=poly_examen(a); coeff(P)
```

c) Qu'affichent les lignes suivantes ?

```
1 a=0:10; P=poly_examen(a); c=coeff(P); c($)  
2 horner(P,3)
```

d) Qu'affiche la ligne suivante ?

```
a=ones(1,100); P=poly_examen(a); c=coeff(P); [c(1) ; c($)]
```