

CONTROLE -METODES NUMERIQUES ET PROGRAMMATION- (INF3)

EXERCICE 1

Soit à calculer la valeur numérique de l'intégrale suivante:

$$G = \int_0^1 \frac{xe^x}{(x+1)^2}$$

- Utiliser la méthode des trapèzes, avec 5 points d'intégration, pour calculer une valeur approchée de G.
- Sachant que la valeur de l'intégrale calculée par une méthode analytique est:

$$G_{ex} = \left[\frac{e^x}{x+1} \right]_0^1$$

Calculer l'erreur relative commise sur la valeur obtenue par la méthode des trapèzes.

(Le résultat doit être calculé avec 6 chiffres après la virgule)

EXERCICE 2

Utiliser la méthode de Newton pour résoudre l'équation suivante:

$$x * \sin(x) - \ln(x) + 1 = 0$$

La solution appartient à l'intervalle [2,4] et l'erreur de calcul doit être inférieure à 10^{-5} .

(Effectuer les calculs avec 6 chiffres après la virgule)

EXERCICE 3

Les résultats de mesure de la vitesse d'un mobile en fonction du temps sont enregistrés sur le tableau suivant:

| | | | | | | | | | | | |
|---------|------|------|------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|------|------|
| t(s) | 0 | 30 | 60 | 90 | 120 | 150 | 180 | 210 | 240 | 270 | 300 |
| v (m/s) | 0.00 | 4.35 | 7.56 | 10.00 | 15.55 | 17.00 | 16.25 | 13.44 | 11.00 | 8.95 | 7.00 |

Utiliser la méthode de Simpson pour calculer la distance parcourue par le mobile.

EXERCICE 4

On considère le problème à valeurs initiales suivant:

$$\begin{cases} u'' - 2u' + 3u = 0 \\ u(0) = \sqrt{2} \\ u'(0) = 1 \end{cases}$$

1. Transformer l'équation différentielle d'ordre 2 en un système d'équations différentielles d'ordre 1.
2. Utiliser la méthode d'Euler avec un pas $\Delta t=0.5$, pour calculer la valeur de u à $t=1.5$

(Effectuer les calculs avec 5 chiffres après la virgule)

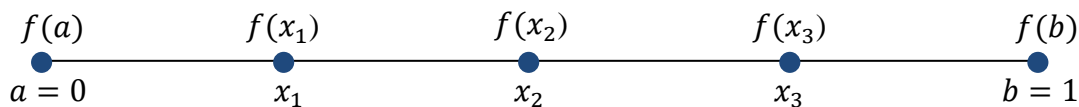
CORRIGE DU CONTROLE -INF3-

EXERCICE 1 [5.0]

Calcul de l'intégrale: $G = \int_0^1 \frac{xe^x}{(x+1)^2} dx$, avec 5 points d'intégration.

1. Discretisation du domaine de calcul et valeurs de la fonction à intégrer dans chaque nœud:

Calcul du pas d'intégration: $h = \frac{b-a}{n-1} = \frac{1-0}{5-1} = 0.25$ (1.0)



| i | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 |
|-------------------------------|----------|----------|----------|----------|----------|
| x | 0.000000 | 0.250000 | 0.500000 | 0.750000 | 1.000000 |
| $f(x) = \frac{xe^x}{(x+1)^2}$ | 0.000000 | 0.205444 | 0.366383 | 0.518449 | 0.679570 |

(2.0)

2. Calcul de G, par la méthode des trapèzes:

$$G_z = h * \left[\frac{f(a) + f(b)}{2} + f(x_1) + f(x_2) + f(x_3) \right]$$

$$G_z = 0.25 * \left[\frac{0+0.679570}{2} + 0.205444 + 0.366383 + 0.518449 \right]$$

$$\mathbf{G_z = 0.357515}$$
(1.0)

3. Comparaison des résultats numériques avec la valeur exacte :

$$G_{ex} = \left[\frac{e^x}{x+1} \right]_0^1 = \left[\frac{e^1}{1+1} - \frac{e^0}{0+1} \right]$$

$$\mathbf{G_{ex} = 0.359141}$$
(0.5)

Calcul de l'erreur relative commise suite à l'utilisation de la méthode approchée des trapèzes :

| | M. Trapèzes | Valeur exacte |
|----------------------------------------|-------------|---------------|
| $G = \int_0^1 \frac{xe^x}{(x+1)^2} dx$ | 0.357515 | 0.359141 |
| $Err = \frac{ G - G_{ex} }{G_{ex}}$ | 0.45% | / |

(0.5)

EXERCICE 2 [5.0]

Utilisant la méthode de Newton pour résoudre l'équation:

$$x * \sin(x) - \ln(x) + 1 = 0$$

Domaine de la racine à calculer: $[2, 4]$

Précision de calcul: $\xi = 10^{-5}$

$$f(x) = x * \sin(x) - \ln(x) + 1$$

$$f'(x) = x * \cos(x) + \sin(x) - \frac{1}{x} \quad (0.5)$$

La racine à l'itération k est: $x = x_0 - \frac{f(x_0)}{f'(x_0)}$ et x_0 la racine calculée à l'itération k-1. (0.5)

La racine initiale est: $\frac{2+4}{2} = 3.000000$

Les résultats de l'algorithme de Newton sont donnés sur le tableau suivant: (4.0)

| k | x0 | f(x0) | f'(x0) | x | x-x0 |
|---|----------|-----------|-----------|----------|----------|
| 1 | 3.000000 | 0.324748 | -3.162191 | 3.102697 | 0.102697 |
| 2 | 3.102697 | -0.011621 | -3.383765 | 3.099263 | 0.003434 |
| 3 | 3.099265 | -0.000019 | -3.376831 | 3.099259 | 0.000006 |

La racine est donc: **x = 3.099259**

EXERCICE 3 [4.0]

Numérotation des données : (0.5)

| i | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 | 10 |
|---------|------|------|------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|------|------|
| t(s) | 0 | 30 | 60 | 90 | 120 | 150 | 180 | 210 | 240 | 270 | 300 |
| v (m/s) | 0.00 | 4.35 | 7.56 | 10.00 | 15.55 | 17.00 | 16.25 | 13.44 | 11.00 | 8.95 | 7.00 |

La vitesse est reliée à l'accélération par la relation:

$$v = \frac{dx}{dt} \rightarrow dx = v dt$$

Intégrant les deux membres de l'équation: $\int_0^x dx = \int_0^{300} v dt$

$$x = \int_0^{300} v dt \quad (0.5)$$

Évaluant l'intégrale par la méthode de Simpson:

$$x = \frac{\Delta t}{3} \left[v_0 + v_{10} + 4 \sum_{i:\text{impair}}^9 v_i + 2 \sum_{i:\text{pair}}^8 v_i \right]$$
$$= \frac{\Delta t}{3} [v_0 + v_{10} + 4(v_1 + v_3 + v_5 + v_7 + v_9) + 2(v_2 + v_4 + v_6 + v_8)] \quad (2.0)$$

$$= \frac{30}{3} [0 + 7 + 4(4.35 + 10 + 17 + 13.44 + 8.95) + 2(7.56 + 15.55 + 16.25 + 11)]$$

$$x = 3226.80 \text{ m} \quad (1.0)$$

EXERCICE 4**[6.0]**

Problème à valeurs initiales:

$$\begin{cases} u'' - 2u' + 3u = 0 \\ u(0) = \sqrt{2} \\ u'(0) = 1 \end{cases}$$

1. Transformation du problème IVP d'ordre 2 en un système de deux problèmes de Cauchy d'ordre 1

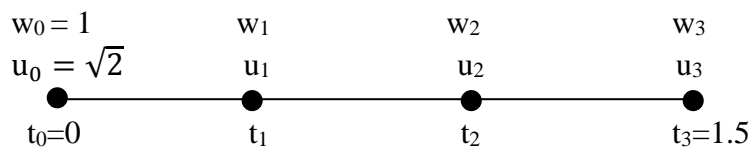
$$\begin{cases} u' = w \\ w' = 2w - 3u \end{cases}$$

avec les conditions initiales:

$$\begin{cases} t = 0, & u = \sqrt{2} \\ t = 0, & w = 1 \end{cases}$$

(2.0)**2. calcul de u(t=1.5) par la méthode d'Euler**

- Discrétisation du domaine de calcul

(1.0)Domaine de calcul : $0 < t \leq 1.5$ Pas de calcul : $\Delta t = 0.5$ Nombre de points : $n = \frac{1.5-0}{0.5} + 1 = 4$ 

- $i=0$: $t_0=0$, $u_0=\sqrt{2}$, $w_0=1$

- **i=1:**

(1.0)

$$t_1 = t_0 + \Delta t = 0 + 0.5 = 0.50000$$

$$u_1 = u_0 + \Delta t * w_0 = \sqrt{2} + 0.5 * 1 = 1.91421$$

$$w_1 = w_0 + \Delta t * (2 * w_0 - 3 * u_0) = 1 + 0.5 * (2 * 1 - 3 * \sqrt{2}) = -0.12132$$

- **i=2:**

(1.0)

$$t_2 = t_1 + \Delta t = 0.5 + 0.5 = 1.0000$$

$$u_2 = u_1 + \Delta t * w_1 = 1.91421 - 0.5 * 0.12132 = 1.85355$$

$$w_2 = w_1 + \Delta t * (2 * w_1 - 3 * u_1) = -0.12132 + 0.5 * (-2 * 0.12132 - 3 * 1.91421) = -3.11395$$

- **i=3:**

(1.0)

$$t_3 = t_2 + \Delta t = 1.0 + 0.5 = 1.50000$$

$$u_3 = u_2 + \Delta t * w_2 = 1.85355 - 0.5 * 3.11395 = 0.29657$$

$$w_3 = w_2 + \Delta t * (2 * w_2 - 3 * u_2) = -3.11395 + 0.5 * (-2 * 3.11395 - 3 * 1.85355) = -9.00822$$