

À rendre pour le mercredi 6 novembre

**EXERCICE COMMUN À TOUS**

1. Proposer une fonction python `maxi` prenant en argument une liste d'entiers naturels  $L$  et renvoyant le maximum des entiers de cette liste.

*On n'utilisera pas de fonction spécifique de python déterminant ce maximum.*

2. Écrire une fonction `ind` prenant en argument une liste d'entiers naturels  $L$  et renvoyant la liste des indices  $[i_1, \dots, i_r]$  avec  $i_1 < \dots < i_r$  telle que pour tout  $k \in \llbracket 1, r \rrbracket$ ,  $L[i_k]$  soit non nul.

Par exemple si  $L = [0, 1, 3, 0, 7]$ , alors `ind(L)` renvoie  $[1, 2, 4]$ .

3. Écrire une fonction `nb_oc` prenant comme argument une liste d'entiers naturels  $L$  et renvoyant la liste  $T$  de longueur  $M = \text{maxi}(L) + 1$  où, pour tout  $i \in \llbracket 0, M \rrbracket$ ,  $T[i]$  est le nombre d'occurrences de l'entier  $i$  dans la liste  $L$ .

Par exemple, si  $L = [3, 1, 4, 1, 5]$ , alors  $T = [0, 2, 0, 1, 1, 1]$ .

*On pourra utiliser la fonction `maxi`.*

4. Soit  $L$  une liste d'entiers naturels.
- Déterminer le nombre de fois, noté  $n$ , où la liste  $L$  est parcourue lors de l'exécution de `nb_oc(L)`.
  - On veut que ce nombre  $n$  soit indépendant de  $M = \text{maxi}(L) + 1$ .  
Si ce n'est pas le cas, modifier la fonction `nb_oc` afin de respecter cette condition.

5. Soit  $A$  une liste d'entiers naturels. On définit la suite de Robinson  $(L_n)_{n \in \mathbb{N}}$  associée à la suite  $A$  par récurrence comme suit :

- $L_0 = A$ .
- Si  $L_n$  est construite, alors :
  - on détermine  $T_n = \text{nb\_oc}(L_n)$ .
  - on détermine  $I_n = \text{ind}(T_n)$ .
  - si  $I_n = [i_1, \dots, i_r]$ , alors  $L_{n+1} = [T[i_r], i_r, \dots, T[i_1], i_1]$ .

Par exemple si  $A = [4, 4, 1, 2]$ , alors :

- $L_0 = [4, 4, 1, 2]$
- $L_1 = [2, 4, 1, 2, 1, 1]$  (il y a deux « 4 », un « 2 » et un « 1 » dans la liste  $L_0$ )
- $L_2 = [1, 4, 2, 2, 3, 1]$  (il y a un « 4 », deux « 2 » et trois « 1 » dans la liste  $L_1$ )

- On donne  $A = [2, 0, 4, 1, 3, 3, 2, 3, 1, 1]$ . Déterminer  $L_3$  et  $L_{2018}$ .
- On donne  $B = [2, 4, 1, 1, 1, 2]$ . Si l'on suppose que  $L_1 = B$ , donner toutes les solutions possibles pour  $L_0$ .
- On donne  $C = [2, 4, 1, 0]$ . Si l'on suppose que  $L_1 = C$ , donner toutes les solutions possibles pour  $L_0$ .
- Proposer alors une fonction `rob(A, n)` qui prend en arguments une liste d'entiers naturels  $A$  et un entier naturel  $n$  et qui renvoie l'élément  $L_n$  de la suite de Robinson associée à  $A$ .

Étant donné un intervalle  $I$  de  $\mathbb{R}$ , on note  $\mathcal{C}^\infty(I, \mathbb{R})$  l'ensemble des fonctions définies sur  $I$  à valeurs dans  $\mathbb{R}$ , indéfiniment dérivables.

Étant donné un entier  $s \in \mathbb{N}$  et une fonction  $\varphi$ , on utilise la notation  $\varphi(t) = O(t^s)$  lorsque  $t \rightarrow 0$ , qui signifie que le quotient  $t \mapsto \frac{\varphi(t)}{t^s}$  est borné au voisinage de 0.

$t_n$  étant le terme général d'une suite qui ne s'annule pas et qui tend vers 0 lorsque  $n \rightarrow +\infty$ , on note  $u_n = O(t_n)$  lorsque  $n \rightarrow +\infty$ , le terme général d'une suite telle que le quotient  $\frac{u_n}{t_n}$  est borné lorsque  $n \rightarrow +\infty$ .

La deuxième partie est indépendante de la première partie.

## PREMIÈRE PARTIE

On désigne par  $A$  une fonction définie sur  $\mathbb{R}$  à valeurs dans  $\mathbb{R}$ , et on suppose que  $A$  admet un développement limité à tout ordre au voisinage de 0.

On note  $A(t) = a_0 + a_1t + \dots + a_k t^k + O(t^{k+1})$  son développement limité à l'ordre  $k$  au voisinage de 0, les coefficients  $a_p$  étant des réels.

1. **a.** Étant donné un réel  $\rho$  non nul et un entier  $s \in \mathbb{N}$ , on suppose que  $\varphi$  est une fonction qui vérifie  $\varphi(t) = O((\rho t)^s)$  lorsque  $t \rightarrow 0$ . Montrer que  $\varphi(t) = O(t^s)$  lorsque  $t \rightarrow 0$ .
- b.** Pour  $k \in \mathbb{N}^*$ , on suppose que  $\varphi(t) = O(t^k)$  lorsque  $t \rightarrow 0$ . Déterminer la limite lorsque  $t \rightarrow 0$ ,  $t \neq 0$ , du quotient  $\frac{\varphi(t)}{t^{k-1}}$ .
2. **a.** Montrer que  $A(t)$  admet une limite lorsque  $t \rightarrow 0$  et déterminer cette limite.

Soit  $r$  un réel vérifiant  $r > 1$ . On définit la suite de fonctions  $A_n$  par :  
pour  $t$  réel,  $A_0(t) = A(t)$  puis, pour  $t$  réel et  $n \in \mathbb{N}^*$ ,  $A_n(t) = \frac{r^n A_{n-1}(t) - A_{n-1}(rt)}{r^n - 1}$ .

- b.** Montrer qu'il existe un réel  $a_{1,2}$ , que l'on déterminera, tel que le développement limité de  $A_1$  à l'ordre  $k$  au voisinage de 0 soit  $A_1(t) = a_0 + a_{1,2}t^2 + \dots + O(t^{k+1})$ .
- c.** En déduire qu'il existe un réel  $a_{n,n+1}$ , que l'on ne demande pas de déterminer, tel que le développement limité de  $A_n$  à l'ordre  $k$  au voisinage de 0 soit  $A_n(t) = a_0 + a_{n,n+1}t^{n+1} + \dots + O(t^{k+1})$ .
- d.** Soit  $t_0$  un réel non nul fixé. Montrer que la suite de terme général  $A(r^{-m}t_0)$  converge vers  $a_0$  lorsque  $m \rightarrow +\infty$ .

Dans la suite de la première partie, on suppose que pour tout  $t_0 \neq 0$  fixé et  $r > 1$  fixé, on sait calculer les premiers termes  $A(t_0)$ ,  $A(r^{-1}t_0)$ ,  $\dots$ ,  $A(r^{-m}t_0)$  de la suite.

Le procédé de Richardson consiste à extrapoler ces valeurs pour obtenir, grâce à un procédé d'accélération de convergence, la valeur de  $a_0$ .

Pour  $p \in \mathbb{N}$ , on note  $A_{p,0} = A_0(r^{-p}t_0)$  puis, pour  $q$  entier vérifiant  $1 \leq q \leq p$ , on note  $A_{p,q} = A_q(r^{-p}t_0)$ .

3. **a.** Justifier l'égalité  $A_{p,0} = a_0 + O(r^{-p})$  lorsque  $p \rightarrow +\infty$ .
- b.** Déterminer un entier naturel  $\alpha(p, q) > 0$ , que l'on explicitera, tel que  $A_{p,q} = a_0 + O(r^{-\alpha(p,q)})$  lorsque  $p \rightarrow +\infty$ .
- c.** Pour  $p \geq 1$ , justifier l'égalité :  $A_{p,1} = \frac{rA_{p,0} - A_{p-1,0}}{r-1}$ .



Pour  $p \in \mathbb{N}$ , on définit la suite  $B_p$  de polynômes par :

(i) Pour tout  $t \in \mathbb{R}$ ,  $B_0(t) = 1$

(ii) Pour  $p \in \mathbb{N}^*$  et  $t \in \mathbb{R}$ ,  $B_p'(t) = pB_{p-1}(t)$  et  $\int_0^1 B_p(t)dt = 0$ ,

et on note  $b_p = B_p(0)$ .

**1. a.** Déterminer les polynômes  $B_1, B_2, B_3$ .

**b.** Pour  $0 \leq p \leq 3$ , calculer  $b_p$  et comparer  $b_p$  à  $B_p(1)$ .

**c.** Montrer que pour  $p \geq 2$ , on a  $b_p = B_p(1)$ .

**2. a.** Pour  $p \in \mathbb{N}$  et  $t \in \mathbb{R}$ , on définit  $\tilde{B}_p(t) = (-1)^p B_p(1-t)$ .

Montrer que la suite de polynômes  $\tilde{B}_p$  vérifie les relations (i) et (ii). En déduire que  $\tilde{B}_p = B_p$ .

**b.** Montrer que pour  $p \in \mathbb{N}^*$ , on a  $b_{2p+1} = 0$ .

Soit  $f \in \mathcal{C}^\infty([0, 1], \mathbb{R})$ ; on note  $f^{(p)}$  la dérivée d'ordre  $p$  de la fonction  $f$ .

**3. a.** Montrer l'égalité  $\int_0^1 f(t)dt = \int_0^1 B_0(t)f(t)dt = \frac{1}{2}(f(0) + f(1)) - \int_0^1 B_1(t)f'(t)dt$ .

**b.** Pour  $n \geq 2$ , montrer l'égalité (on pourra procéder par récurrence) :

$$\frac{1}{2}(f(0)+f(1)) = \int_0^1 f(t)dt + \sum_{p=2}^n (-1)^p \frac{b_p}{p!} (f^{(p-1)}(1) - f^{(p-1)}(0)) + (-1)^{n+1} \int_0^1 \frac{B_n(t)}{n!} f^{(n)}(t)dt.$$

**c.** En déduire que pour  $n = 2k$  on a l'égalité :

$$(1) \quad \frac{1}{2}(f(0)+f(1)) = \int_0^1 f(t)dt + \sum_{p=1}^k \frac{b_{2p}}{(2p)!} (f^{(2p-1)}(1) - f^{(2p-1)}(0)) - \int_0^1 \frac{B_{2k}(t)}{(2k)!} f^{(2k)}(t)dt.$$

Pour  $p \in \mathbb{N}$ , on définit la fonction  $\mathcal{D}_p$  par : pour  $t \in \mathbb{R}$ ,  $D_p(t) = B_p(t - [t])$ .

**4. a.** Montrer que  $D_p$  est une fonction périodique de période 1.

Montrer que  $D_p$  est une fonction de classe  $\mathcal{C}^\infty$  par morceaux sur  $\mathbb{R}$ .

Dans la suite la fonction  $f$  appartient à  $\mathcal{C}^\infty([0, N], \mathbb{R})$  où  $N \in \mathbb{N}$  avec  $N \geq 2$ .

Pour  $q$  entier vérifiant  $1 \leq q \leq N$ , on définit les fonctions  $f_q$  de  $[0, 1]$  dans  $\mathbb{R}$  par  $f_q(t) = f(t + q - 1)$ .

**b.** Montrer que les fonction  $f_q$  appartiennent à  $\mathcal{C}^\infty([0, 1], \mathbb{R})$  et qu'elles vérifient les égalités : pour  $m \in \mathbb{N}$  et  $q$  entier tel que  $2 \leq q \leq N$ ,

$$f_1^{(m)}(0) = f^{(m)}(0), \quad f_q^{(m)}(0) = f_{q-1}^{(m)}(1), \quad f_N^{(m)}(1) = f^{(m)}(N).$$

**c.** En appliquant (1) aux fonction  $f_q$ , en déduire la formule d'Euler-Mac Laurin sur  $[0, N]$  :

$$(2) \quad \frac{1}{2}f(0) + \sum_{q=1}^{N-1} f(q) + \frac{1}{2}f(N) = \int_0^N f(t)dt + \sum_{p=1}^k \frac{b_{2p}}{(2p)!} (f^{(2p-1)}(N) - f^{(2p-1)}(0)) - \int_0^N \frac{D_{2k}(t)}{(2k)!} f^{(2k)}(t)dt.$$

Dans cette partie on note  $[a, b]$  un intervalle de  $\mathbb{R}$  et  $f$  une fonction de  $\mathcal{C}^\infty([a, b], \mathbb{R})$ .

Étant donné  $N \in \mathbb{N}^*$  et  $h = \frac{b-a}{N}$ , on note :

$$T_f(h) = h \left[ \frac{1}{2}f(a) + \sum_{q=1}^{N-1} f(a+qh) + \frac{1}{2}f(b) \right] \text{ si } N \geq 2, \quad T_f(h) = h \left[ \frac{1}{2}f(a) + \frac{1}{2}f(b) \right] \text{ si } N = 1,$$

la valeur approchée de l'intégrale  $\int_0^1 f(t)dt$  obtenue par la méthode des trapèzes pour le pas  $h$ .

- 1.** On suppose  $N \geq 2$ . En appliquant la formule (2) à la fonction  $g : t \mapsto f(a+th)$  définie sur  $[0, N]$ , montrer la formule :

$$(3) \quad T_f(h) = \int_a^b f(t)dt + \sum_{p=1}^k h^{2p} \frac{b_{2p}}{(2p)!} (f^{(2p-1)}(b) - f^{(2p-1)}(a)) - h^{2k} \int_a^b \frac{D_{2k} \left( \frac{t-a}{h} \right)}{(2k)!} f^{(2k)}(t)dt.$$

- 2.** Montrer que la formule (3) peut s'écrire : (4)  $T_f(h) = \int_a^b f(t)dt + \sum_{p=1}^{k-1} d_p h^{2p} + O(h^{2k})$  où les  $d_p$  désignent des nombres réels.

Pour  $t > 0$ , on définit  $A(t) = T_f(\sqrt{t})$ .

- 3. a.** Déterminer  $\lim_{t \rightarrow 0} A(t)$ .

- b.** On prend  $N = 1$  et donc  $h = b - a$ , et on calcule la suite de valeurs  $T_f(h), T_f\left(\frac{h}{2}\right), \dots, T_f\left(\frac{h}{2^m}\right)$ .

Déterminer un réel  $t_0 > 0$  et un réel  $r > 1$  tels que cette suite de valeurs soit  $A(t_0), A(r^{-1}t_0), \dots, A(r^{-m}t_0)$ .

On utilise les notations de la première partie avec  $A_0(t) = A(t)$ ,  $A_{p,0} = A_0(r^{-p}t_0)$  puis,  $A_{p,q}, t_0$  et  $r$  étant les valeurs trouvées en **III-3.b.** On note  $h_p = \frac{b-a}{2^p}$ .

- 4. a.** Exprimer  $A_{p,0}$  et  $A_{p-1,0}$  à l'aide de  $T_f$  et de  $h_p$ .

- b.** Pour  $p \geq 1$ , on définit  $A'_{p,0} = h_p \sum f(a + (2q+1)h_p)$ , la somme étant étendue aux entiers  $q$  tels que  $a < a + (2q+1)h_p < b$ .

Exprimer  $A_{p,0}$  en fonction de  $A_{p-1,0}$  et  $A'_{p,0}$ . Quel est l'intérêt de cette expression ?

- 5. a.** On choisit  $f(t) = \frac{\sin t}{t}$  pour  $t \neq 0$ ,  $f(0) = 1$ ,  $a = 0$ ,  $b = \pi$ ,  $h = b - a = \pi$ .

- b.** (Admis pour les 3/2) Montrer que  $f \in \mathcal{C}^\infty([0, \pi], \mathbb{R})$ .

- c.** Calculer les valeurs  $A_{p,0}$  pour  $0 \leq p \leq 3$  et les valeurs  $A'_{p,0}$  pour  $1 \leq p \leq 3$ .

Indiquer dans quel ordre vous calculez ces sept valeurs.

- d.** Donner le tableau des valeurs  $A_{p,q}$  pour  $0 \leq q \leq p \leq 3$ .

De laquelle de ces valeurs peut-on attendre la meilleure approximation de  $\int_0^\pi \frac{\sin t}{t} dt$  ?

- 6.** Que donne cette méthode lorsque  $f$  est une fonction périodique de période  $b - a$  ?

# I-Étude de l'inversibilité d'une matrice

Soit  $n \in \mathbb{N}^* \setminus \{1; 2\}$ . On pose  $A_n = \begin{pmatrix} 2 & 1 & & & \\ 1 & 4 & 1 & & 0 \\ & \ddots & \ddots & \ddots & \\ & & \ddots & \ddots & \ddots \\ 0 & & & 1 & 4 & 1 \\ & & & & 1 & 2 \end{pmatrix}$  qui est dans  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ .

1. Soit  $n \in \mathbb{N}^* \setminus \{1\}$ . On pose  $B_n = \begin{pmatrix} 2 & 1 & & & \\ 1 & 4 & 1 & & 0 \\ & \ddots & \ddots & \ddots & \\ & & \ddots & \ddots & \ddots \\ 0 & & & 1 & 4 & 1 \\ & & & & 1 & 4 \end{pmatrix}$  et  $C_n = \begin{pmatrix} 4 & 1 & & & \\ 1 & 4 & 1 & & 0 \\ & \ddots & \ddots & \ddots & \\ & & \ddots & \ddots & \ddots \\ 0 & & & 1 & 4 & 1 \\ & & & & 1 & 4 \end{pmatrix}$

dans  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ . On pose  $c_0 = 1$  et  $c_1 = 4$  et pour  $n$  dans  $\mathbb{N}^* \setminus \{1\}$ , on pose  $c_n = \det(C_n)$  et  $b_n = \det(B_n)$  et enfin pour  $n$  dans  $\mathbb{N}^* \setminus \{1; 2\}$ , on pose  $a_n = \det(A_n)$ .

- Expliciter les termes de la suite  $(c_n)_{n \in \mathbb{N}}$ .
- Expliciter les termes de la suite  $(b_n)_{n \geq 2}$ .
- Expliciter les termes de la suite  $(a_n)_{n \geq 3}$ .
- En déduire que  $A_n$  est inversible pour tout  $n$  de  $\mathbb{N}^* \setminus \{1; 2\}$ .

2. Soient  $n \in \mathbb{N}^* \setminus \{1; 2\}$  et  $X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ . On pose  $Y = AX$  et on note  $Y = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$ .

- Soit  $r = \max\{|x_1|, |x_2|, \dots, |x_n|\}$  et  $m = \max\{|y_1|, |y_2|, \dots, |y_n|\}$ .  
Montrer que :  $r \leq m$ .

- En déduire que  $A_n$  est inversible.

3. On rappelle qu'une transvection sur les lignes est l'opération élémentaire sur une matrice qui consiste à ajouter à une ligne une autre ligne multipliée par un scalaire, c'est-à-dire on effectue  $L_i \leftarrow L_i + \alpha L_j$ , avec  $i \neq j$  et  $\alpha$  dans  $\mathbb{R}$ .

Soit  $n \in \mathbb{N}^* \setminus \{1; 2\}$

- Soit la suite  $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$  définie par

$$\begin{cases} u_0 = 2 \\ \forall n \in \mathbb{N}, u_{n+1} = 4 - \frac{1}{u_n} \end{cases} .$$

Étudier la suite  $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$ .

- Montrer qu'en effectuant que des transvections sur les lignes de la matrice  $A_n$  à l'aide de la méthode du pivot de Gauss, on obtient une matrice triangulaire supérieure dont les  $n$  pivots  $(p_0, p_1, \dots, p_{n-1})$  vérifient :

$$\begin{cases} p_0 = 2 \\ \forall k \in \llbracket 0, n-3 \rrbracket, p_{k+1} = 4 - \frac{1}{p_k} \\ p_{n-1} = 2 - \frac{1}{p_{n-2}} \end{cases} .$$

- En déduire que  $A_n$  est inversible.

## II-Splines cubiques

Soient  $\alpha$  et  $\beta$  deux réels tels que  $\alpha < \beta$ . On note  $P^3([\alpha, \beta])$  l'ensemble des fonctions polynômes définies sur  $[\alpha, \beta]$  de degré inférieur ou égal à 3.

Soit  $[a, b]$ , avec  $a < b$ , un intervalle réel que l'on divise en  $n$  intervalles égaux de longueur  $h = \frac{b-a}{n}$  et pour  $k$  dans  $\llbracket 0, n \rrbracket$ , on pose  $x_k = a + kb$  (ainsi  $x_0 = a$  et  $x_n = b$ ).

Soit  $f \in \mathcal{C}^4([a, b], \mathbb{R})$  et pour  $k$  dans  $\llbracket 0, n \rrbracket$ , on pose

$$f_k = f(x_k); \quad f'_k = f'(x_k) \quad f''_k = f''(x_k).$$

On se propose de déterminer une fonction  $g$  définie sur  $[a, b]$  satisfaisant les conditions suivantes :

**C1** : pour tout  $k$  dans  $\llbracket 0, n-1 \rrbracket$ , la restriction de  $g$  à  $[x_k; x_{k+1}]$ , c'est-à-dire  $g|_{[x_k; x_{k+1}]}$  est dans  $P^3([x_k; x_{k+1}])$ . Autrement dit pour tout  $k$  dans  $\llbracket 0, n-1 \rrbracket$ , il existe une fonction polynôme  $P_k$  de degré au plus 3 telle que :  $g|_{[x_k; x_{k+1}]} = P_k$ .

$$\mathbf{C2} : g \text{ vérifie les relations suivantes : } \begin{cases} \forall k \in \llbracket 0, n \rrbracket, g(x_k) = f_k \\ g'_d(x_0) = f'_0 \text{ (dérivée à droite en } x_0) \\ g'_g(x_n) = f'_n \text{ (dérivée à gauche en } x_n) \end{cases}$$

1. Soit une  $g$  fonction définie sur  $[a, b]$  vérifiant **C1** et **C2**. Montrer que  $g$  est de classe  $\mathcal{C}^2$  si et seulement si

$$\begin{array}{ll} 1. \forall k \in \llbracket 1, n-1 \rrbracket, P_k(x_k) = P_{k-1}(x_k). & 4. \forall k \in \llbracket 0, n-1 \rrbracket, P_k(x_k) = f_k. \\ 2. \forall k \in \llbracket 1, n-1 \rrbracket, P'_k(x_k) = P'_{k-1}(x_k). & 5. P'_0(x_0) = f'_0. \\ 3. \forall k \in \llbracket 1, n-1 \rrbracket, P''_k(x_k) = P''_{k-1}(x_k). & 6. P'_{n-1}(x_n) = f'_n. \end{array}$$

2. Soit une  $g$  fonction définie sur  $[a, b]$  vérifiant **C1** et **C2**. Montrer que si  $g$  est de classe  $\mathcal{C}^2$ , alors pour tout  $k$  de  $\llbracket 0, n-1 \rrbracket$ , les fonctions polynômes  $P_k$  intervenant dans la condition **C1** s'écrivent :

$$P_k = m_k \frac{(x_{k+1} - X)^3}{6h} + m_{k+1} \frac{(X - x_k)^3}{6h} + \alpha_k(X - x_k) + \beta_k,$$

$$\text{avec } m_l = g''(x_l) \text{ (pour } l \text{ dans } \llbracket 0, n \rrbracket) \text{ et } \alpha_k = \frac{f_{k+1} - f_k}{h} + \frac{m_k - m_{k+1}}{6}h \text{ et } \beta_k = f_k - \frac{m_k h^2}{6}.$$

3. Soit une  $g$  fonction définie sur  $[a, b]$  vérifiant **C1** et **C2**. En reprenant la notation  $m_l = g''(x_l)$

$$\text{(pour } l \text{ dans } \llbracket 0, n \rrbracket) \text{, montrer que si } g \text{ est de classe } \mathcal{C}^2 \text{, alors } A_{n+1} \begin{pmatrix} m_0 \\ m_1 \\ \vdots \\ m_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} d_0 \\ d_1 \\ \vdots \\ d_n \end{pmatrix},$$

$$\text{avec } d_0 = \frac{6}{h^2}[f_1 - f_0 - hf'_0]; \quad d_n = \frac{6}{h^2}[hf'_n - f_n + f_{n-1}] \text{ et pour tout } k \text{ de } \llbracket 1, n-1 \rrbracket,$$

$$d_k = \frac{6}{h^2}[f_{k-1} - 2f_k + f_{k+1}].$$

4. Montrer qu'il existe une unique fonction  $g$  définie sur  $[a, b]$  vérifiant **C1** et **C2** et de classe  $\mathcal{C}^2$ .

Dans la question précédente, on appelle une telle fonction  $g$  spline cubique d'interpolation de  $f$  qui est donc une fonction polynomiale de degré au plus 3 par morceaux et approchant  $f$ . Nous noterons  $\underline{s}_f = g$  et nous allons maintenant chercher une majoration de l'erreur entre  $f$  et  $s_f$ .

### III-Qualité de l'approximation par une spline cubique

En reprenant les notations des deux premières parties, on note  $R = D - A_{n+1}F$ , avec  $D = \begin{pmatrix} d_0 \\ d_1 \\ \vdots \\ d_n \end{pmatrix}$  et

$$F = \begin{pmatrix} f''_0 \\ f''_1 \\ \vdots \\ f''_n \end{pmatrix} \text{ et nous noterons } R = \begin{pmatrix} r_0 \\ r_1 \\ \vdots \\ r_n \end{pmatrix}.$$

Soit  $h$  une fonction définie sur  $[\alpha, \beta]$  bornée. On notera  $\|h\|_{[\alpha, \beta]} = \sup_{[\alpha, \beta]} |h|$ .

1. **a.** On pose  $L = \|f^{(4)}\|_{[a, b]}$ . Montrer que  $L$  est bien définie.
- b.** i) Montrer que pour tout  $k$  de  $\llbracket 1, n-1 \rrbracket$ , on a :

$$\frac{6}{h^2}[f_{k-1} - 2f_k + f_{k+1}] - f''_{k-1} - 4f''_k - f''_{k+1} = \int_{x_{k-1}}^{x_k} \left[ \frac{(t - x_{k-1})^3}{h^2} - (t - x_{k-1}) \right] f^{(4)}(t) dt + \int_{x_k}^{x_{k+1}} \left[ \frac{(x_{k+1} - t)^3}{h^2} - (x_{k+1} - t) \right] f^{(4)}(t) dt.$$

- ii) En déduire :  $\forall k \in \llbracket 1, n-1 \rrbracket$ ,  $|r_k| \leq \frac{3}{2}Lh^2$ .

On suppose que l'inégalité précédente est aussi vraie pour  $k = 0$  et  $k = n$  (s'obtient par la même méthode)

- iii) En déduire que :  $\forall k \in \llbracket 0, n \rrbracket$ ,  $|m_k - f''_k| \leq \frac{3}{2}Lh^2$ .

- c.** Soit  $k \in \llbracket 0, n-1 \rrbracket$ . On note  $\Delta_k$  la fonction affine définie sur  $[x_k, x_{k+1}]$  telle que :  $\Delta(x_k) = f''_k$  et  $\Delta(x_{k+1}) = f''_{k+1}$ .

Soit  $x \in ]x_k; x_{k+1}[$  fixé. Sur  $[x_k; x_{k+1}]$ , on pose

$$H_k : u \mapsto f''(u) - \Delta_k(u) - [f''(x) - \Delta_k(x)] \frac{(u - x_k)(u - x_{k+1})}{(x - x_k)(x - x_{k+1})}.$$

- i) Montrer que  $H''_k$  s'annule au moins sur  $]x_k; x_{k+1}[$ .

- ii) En déduire que  $\|\Delta_k - f''\|_{[x_k; x_{k+1}]} \leq L \frac{h^2}{8}$ .

- iii) En déduire qu'il existe  $k_1$  dans  $\mathbb{R}_+$  tel que :  $\|g'' - f''\|_{[a; b]} \leq k_1 h^2$ .

**Remarque :** On ne le fera pas mais on peut montrer grâce au résultat précédent qu'il existe des constantes  $C_1$  et  $C_2$  telles que  $\|g' - f'\|_{[a; b]} \leq C_1 h^3$  et  $\|g - f\|_{[a; b]} \leq C_2 h^4$ .

2. Soit  $h \in \mathcal{C}^2([a, b], \mathbb{R})$  et on pose  $N(h) = \left( \int_a^b (h''(x))^2 dx \right)^{1/2}$ .

On note  $S$  l'ensemble des fonctions de  $\mathcal{C}^2([a, b], \mathbb{R})$  vérifiant la condition **C1**.

- a.** Est-ce que l'application  $(f, g) \mapsto \int_a^b f''(x)g''(x)dx$  définit un produit scalaire sur  $\mathcal{C}^2([a, b], \mathbb{R})$  ?

- b.** Montrer que :  $\forall s \in S$ ,  $\int_a^b (f''(x) - s''_f(x))s''(x)dx = 0$  (pour la définition de  $s_f$ , voir la fin de la partie II).

- c.** Montrer que :  $N(f - s_f)^2 = N(f)^2 - N(s_f)^2$ .

- d.** Montrer que  $N(f - s_f) = \min_{s \in S} N(f - s)$ .

- e.** Déterminer tous les  $s$  dans  $S$  telles que  $N(f - s_f) = N(f - s)$ . Quelle est la structure de l'espace des fonction  $s$  vérifiant l'égalité précédente ?