

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.

a. Déterminer le nombre de fois, noté n , où la liste L est parcourue lors de l'exécution de `nb_oc(L)`.

b. 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)

a. On donne $A = [2, 0, 4, 1, 3, 3, 2, 3, 1, 1]$. Déterminer L_3 et L_{2018} .

b. 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 .

c. On donne $C = [2, 4, 1, 0]$. Si l'on suppose que $L_1 = C$, donner toutes les solutions possibles pour L_0 .

d. 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 φ , 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 ρ non nul et un entier $s \in \mathbb{N}$, on suppose que φ 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}^∞ 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 α 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 α et β 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 : $g|_{[x_k; x_{k+1}]} = P_k$.

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

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

- | | |
|---|--|
| 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. $P'_{n-1}(x_n) = f'_n.$ |

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 :

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

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

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

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