

Calcul Numérique

TP : Résolution d'équations non-linéaires.

On s'intéresse dans ce TP aux diverses méthodes vues en cours et/ou en TD pour la résolution d'équations non-linéaires.

1. Implémenter une fonction `dichotomie.m`, prenant en entrée une fonction f , ainsi que trois scalaires a , b et ε et qui renvoie x , une valeur approchée du zéro de la fonction f à ε près obtenue à l'aide de la méthode de dichotomie sur l'intervalle $[a, b]$.
2. Implémenter une fonction `point_fixe.m`, prenant en entrée une fonction ψ , ainsi que deux scalaires x_0 et ε et qui renvoie deux scalaires x et k . La valeur x est une valeur approchée du point fixe de la fonction ψ à ε près (obtenu à l'aide de la méthode de point fixe initialisé à x_0 et k est le nombre d'itération qu'il a fallu pour converger).
3. Calculer (à la main) les zéros de la fonction $f: x \mapsto x^2 - x - 2$. Vérifier le résultat avec la méthode de dichotomie.
4. Analyser numériquement la convergence de la méthode de point fixe $x^{k+1} = \phi(x^k)$ pour le calcul des zéros de la fonction quand on utilise les fonctions d'itération suivantes

$$\phi_1: x \mapsto x^2 - 2,$$

$$\phi_2: x \mapsto \sqrt{2+x},$$

$$\phi_3: x \mapsto -\sqrt{2+x},$$

$$\phi_4: x \mapsto 1 + \frac{2}{x}, \quad x \neq 0.$$

On vérifiera notamment que la méthode ne converge pas avec ϕ_1 , elle converge seulement vers 2 avec ϕ_2 et ϕ_4 et elle converge seulement vers -1 avec ϕ_3 .

Dans la suite on désigne par $f: \mathbb{R} \mapsto \mathbb{R}$ la fonction donnée par

$$f(x) = 5e^{-x^2} - 6e^{-2x^2} + \frac{x}{2} + \frac{1}{2}.$$

5. Dans un script Matlab, construire une variable f de type fonction prenant en entrée une matrice x et qui renvoie une matrice de même type que x dont chaque composante $(f(x))_{ij}$ vaut $u(x_{ij})$.
6. Dans la figure 1, tracer la fonction f dans l'intervalle $I = [-5, 5]$ à l'aide d'une discrétisation de l'intervalle I formée de $M = 200$ points.
7. Implémenter une fonction Matlab appelée *Newton.m* prenant en entrée :
 - ▷ Une variable de type fonction f ,
 - ▷ Une variable de type fonction fp ,
 - ▷ un scalaire x_0 ,
 - ▷ un scalaire positif ε .
 et qui renvoie :
 - ▷ un scalaire x vérifiant $|f(x)| < \varepsilon$ (obtenu à l'aide de la méthode de Newton sur la fonction f , sa dérivée fp , un point de départ x_0 et une précision ε)
 - ▷ le nombre d'itérations nécessaire
8. On fixe dans la suite $\varepsilon = 10^{-6}$. Appliquer¹ la fonction *Newton* sur la fonction u avec quelques points de départs x_0 différents. Indiquer dans chaque cas si la méthode converge. Arrive-t-on à retrouver tous les zéros de u ?

1. prendre garde à ne pas faire de boucle infinie. Si cela survient par malgré tout, stopper le calcul en faisant `ctrl + c` dans la fenêtre de commande.

9. Implémenter une fonction Matlab appelée *Secante.m* prenant en entrée :

- ▷ Une variable de type fonction f ,
- ▷ un scalaire x_0 ,
- ▷ un scalaire positif ε ,
- ▷ éventuellement d'autres choses

et qui renvoie :

- ▷ un scalaire x vérifiant $|f(x)| < \varepsilon$ (obtenu à l'aide de la méthode de la sécante).
- ▷ le nombre d'itérations nécessaire

10. Cette nouvelle méthode converge-t-elle pour les mêmes valeurs initiales que précédemment?

11. On fixe $x_0 = -\frac{5}{2}$ et on note x_k les différents itérés de la méthode de Newton.

Afficher sur la figure 3 :

- ▷ La fonction u , en bleu
- ▷ l'axe de abscisses en noir
- ▷ le point de coordonné $(x_0, 0)$ indiqué par une croix rouge
- ▷ le point de coordonné $(x_0, u(x_0))$ indiqué par une croix rouge
- ▷ la tangente à la courbe représentative de u en x_0 en vert
- ▷ le point de coordonné $(x_1, 0)$ indiqué par une croix rouge
- ▷ le point de coordonné $(x_1, u(x_1))$ indiqué par une croix rouge
- ▷ la tangente à la courbe représentative de u en x_1 en cyan (syntaxe `plot(·,·,'c')` où les points sont à remplacer par ce que l'on veut afficher)
- ▷ le point de coordonné $(x_2, 0)$ indiqué par une croix rouge

Enfin, restreindre la zone d'affichage à l'aide de la commande : `ylim([-1,2.5])`