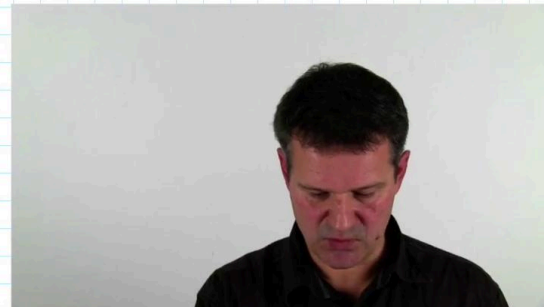


Chap. 3 : généralités (fin)

Thm 3.1: Données : M, t_1, t_2, \dots, t_M points w_1, w_2, \dots, w_M poids $J(g) = \sum_{j=1}^M w_j g(t_j)$ approx. num. $\int_{-1}^1 g(t) dt$



Le choix des points d'intégration et des poids d'intégration est dicté par le théorème suivant, c'est le théorème 3.1 du livre. Je vous rappelle les données : nous avons à disposition une formule de quadrature, c'est-à-dire M un entier positif, 1,2,3,4,5. des points d'intégration que j'ai noté t_1, t_2 , jusqu'à t_M , des poids d'intégration que j'ai noté w_1, w_2 , jusqu'à w_M , et donc j'ai une formule de quadrature $J(g)$, qui est la somme sur j allant de 1 à M des poids w_j fois $g(t_j)$. Et cette formule de quadrature est là pour approcher numériquement l'intégrale de -1 à 1 d'une fonction $g(t) dt$, où g est une fonction continue, définie sur l'intervalle $[-1, 1]$. Ensuite, une fois que je me donne cette formule de quadrature, ceci revient à se donner une formule pour approcher numériquement l'intégrale entre a et b de $f(x) dx$.

Notes

Summary



0m 01s

Chap. 3 : généralités (fin)

Thm 3.1: Données : M, t_1, t_2, \dots, t_M points w_1, w_2, \dots, w_M poids $J(g) = \sum_{j=1}^M w_j g(t_j)$ approx num. $\int_{-1}^1 g(t) dt$

$$L_r(f) = \frac{h}{2} \sum_{i=0}^{N-1} \sum_{j=1}^M w_j f(x_i + h \frac{t_j+1}{2}) \text{ approx num. de } \int_a^b f(x) dx$$

Hypothèses : • la formule de quadrature $J(g)$ est exacte pour les polynômes de degré r

Donc, cette formule je l'ai notée $Lh(f)$, donc si je me donne ces points et ces poids, j'obtiens une formule de quadrature qui s'écrit de la manière suivante : $h/2$ somme sur les intervalles $[x_i, x_i + 1]$, somme i allant de zéro à $M - 1$, ensuite vous avez somme sur j allant de 1 à M qui sont les points et les poids d'intégration, vous avez les poids w_j , et vous devez évaluer la fonction f en $(x_i + h (t_j+1)/2)$. Ça, c'est l'approximation numérique de l'intégrale entre a et b de $f(x) dx$. Voilà les données du problème. Les hypothèses sont les suivantes : « Hypothèses ». Hypothèses du théorème, il y en a deux. La première hypothèse c'est que la formule de quadrature, c'est ce que j'ai noté $J(g)$, c'est-à-dire la somme des $w_j g(t_j)$, est exacte pour les polynômes de degré r , r étant un entier positif.

Notes

Summary



Chap. 3 : généralités (fin)

Thm 3.1: Données : M, t_1, t_2, \dots, t_M points w_1, w_2, \dots, w_M poids $J(g) = \sum_{j=1}^M w_j g(t_j)$ approx num. $\int_{-1}^1 g(t) dt$

$$L_r(f) = \frac{h}{2} \sum_{i=0}^{N-1} \sum_{j=1}^M w_j f(x_i + h \frac{t_j+1}{2}) \text{ approx num. de } \int_a^b f(x) dx$$

Hypothèses : • la formule de quadrature $J(g)$ est exacte pour les polynômes de degré r

$$\int_{-1}^1 p(t) dt = J(p) = \sum_{j=1}^M w_j p(t_j) \quad \forall p \in \mathbb{P}_r$$

$$\bullet f \in C^r[a, b]$$

Ceci veut dire que si je prends p un polynôme de degré r quelconque, j'avais noté \mathbb{P}_r au chapitre 1, l'espace vectoriel des polynômes de degré inférieur ou égal à r , soit p un polynôme de degré inférieur ou égal à r , je calcule l'intégrale de -1 à 1 de $p(t) dt$, je le compare avec $J(p)$, qui par définition est somme sur j allant de 1 à M des w_j fois ce polynôme $p(t_j)$, et je suppose qu'il y a égalité entre l'intégrale et l'approximation de cette intégrale. Donc, supposons que la formule de quadrature soit exacte pour tous les polynômes de degré inférieur ou égal à r . Ensuite, une hypothèse qui est que f , je vous rappelle que ce que je veux c'est approcher numériquement l'intégrale entre a et b de $f(x) dx$ par cette formule. Et donc, l'hypothèse que je rajoute c'est que f est r plus une fois, le r qui est ici, c'est le r qui est là, donc f est r plus une fois continûment dérivable sur l'intervalle $[a, b]$.

Notes

Summary



Chap. 3 : généralités (fin)

Thm 3.1: Données : M, t_1, t_2, \dots, t_M points w_1, w_2, \dots, w_M poids $J(g) = \sum_{j=1}^M w_j g(t_j)$ approx num. $\int_{-1}^1 g(t) dt$

$$L_r(f) = \frac{h}{2} \sum_{i=0}^{N-1} \sum_{j=1}^M w_j f(x_i + R \frac{t_j+1}{2}) \text{ approx num. de } \int_a^b f(x) dx$$

Hypothèses : • la formule de quadrature $J(g)$ est exacte pour les polynômes de degré r

$$\int_{-1}^1 p(t) dt = J(p) = \sum_{j=1}^M w_j p(t_j) \quad \forall p \in \mathbb{P}_r$$

$$\bullet f \in C^{r+1}[a, b]$$

Conclusion : $\forall f \in C^{r+1}[a, b] \exists C > 0 \forall 0 < h < b-a \quad \left| \int_a^b f(x) dx - L_h(f) \right| \leq C h^{r+1}$ (on note $O(h^{r+1})$)

Et la conclusion est la suivante : « Conclusion » Donc, pour toute fonction f r plus une fois continûment dérivable sur l'intervalle $[a, b]$, il existe un C positif tel que pour tout h , h c'est le petit paramètre qui tend vers zéro, c'est l'écart qu'il y a entre 2 points consécutifs x_i, x_{i+1} , qui eux, je suppose, sont constants, donc pour tout h positif, h est plus petit que $b - a$, et est strictement positif, donc pour tout f , il existe un C tel que pour tout h , on a l'intégrale entre a et b de $f(x) dx - L_h(f)$, $L_h(f)$ qui est donné par cette formule-là, et bien ceci est l'erreur, l'erreur est plus petite ou égale à $C h^{r+1}$. On note ceci comme toujours $O(h^{r+1})$. Voilà la conclusion du théorème, si les hypothèses sont satisfaites, la formule de quadrature est exacte pour les polynômes de degré r , f est r plus une fois continûment dérivable, alors l'erreur est d'ordre h^{r+1} .

Notes

Summary



Chap. 3 : généralités (fin)

Thm 3.1: Données : M, t_1, t_2, \dots, t_M points w_1, w_2, \dots, w_M poids $J(g) = \sum_{j=1}^M w_j g(t_j)$ approx num. $\int_{-1}^1 g(t) dt$

$$L_r(f) = \frac{h}{2} \sum_{i=0}^{N-1} \sum_{j=1}^M w_j f(x_i + h \frac{t_j+1}{2}) \text{ approx num. de } \int_a^b f(x) dx$$

Hypothèses : • la formule de quadrature $J(g)$ est exacte pour les polynômes de degré r

$$\int_{-1}^1 p(t) dt = J(p) = \sum_{j=1}^M w_j p(t_j) \quad \forall p \in \mathbb{P}_r$$

$$\bullet f \in C^{r+1}[a, b]$$

Conclusion : $\forall f \in C^{r+1}[a, b] \exists C > 0 \forall 0 < h < b-a \left| \int_a^b f(x) dx - L_r(f) \right| \leq C h^{r+1}$ (on note $O(h^{r+1})$)

Interprét: choisit $f \in C^{r+1}[a, b]$, l'erreur est divisée par 2^{r+1} chaque fois que h est divisé par 2.

Concl: On a intérêt à choisir t_j et w_j $j=1, \dots, M$ de sorte que r soit le plus grand possible.

Suite: t_1, t_2, \dots, t_M donnés, comment calculer les poids w_1, w_2, \dots, w_M ?

Donc, l'interprétation de ce théorème est la suivante : on choisit une fonction f , r plus une fois continûment dérivable, on calcule pour différentes valeurs de h l'erreur, et on observe que l'erreur donc, l'erreur au sens de cette quantité-là, l'erreur est divisée par 2^{r+1} , la puissance $r+1$ ici, chaque fois que h est divisé par 2. Voilà le résultat. Et donc, conclusion : et bien maintenant, on a intérêt à choisir les points d'intégration et les poids d'intégration qui définissent ma formule de quadrature et par conséquent cette formule $L_h(f)$, donc on a intérêt à choisir les t_j et les w_j , j allant de 1 jusqu'à M , de sorte que r , qui est ici, r c'est le degré du polynôme pour lequel la formule de quadrature coïncide avec l'intégrale, donc, de sorte que r soit le plus grand possible. Donc, dans la suite du cours, nous allons faire les deux choses suivantes : dans la suite du cours, nous allons nous poser les deux questions suivantes : supposons que les points d'intégration t_1, t_2, \dots, t_M soient donnés, comment calculer les poids, les poids que j'ai notés w_1, w_2, \dots, w_M , donc étant donné les points, comment calculer les poids ?

Notes

Summary



Chap. 3 : généralités (fin)

Thm 3.1: Données : M, t_1, t_2, \dots, t_M points w_1, w_2, \dots, w_M poids $J(g) = \sum_{j=1}^M w_j g(t_j)$ approx num. $\int_{-1}^1 g(t) dt$

$$L_k(f) = \frac{h}{2} \sum_{i=0}^{N-1} \sum_{j=1}^M w_j f(x_i + h \frac{t_j+1}{2}) \text{ approx num. de } \int_a^b f(x) dx$$

Hypothèses : • la formule de quadrature $J(g)$ est exacte pour les polynômes de degré r

$$\int_{-1}^1 p(t) dt = J(p) = \sum_{j=1}^M w_j p(t_j) \quad \forall p \in \mathbb{P}_r$$

$$\bullet f \in C^{r+1}[a, b]$$

Conclusion : $\forall f \in C^{r+1}[a, b] \exists C > 0 \forall 0 < h < b-a \left| \int_a^b f(x) dx - L_k(f) \right| \leq C h^{r+1}$ (on note $O(h^{r+1})$)

Interprét: choisit $f \in C^{r+1}[a, b]$, l'erreur est divisée par 2^{r+1} chaque fois que h est divisé par 2.

Concl: On a intérêt à choisir t_j et w_j $j=1, \dots, M$ de sorte que r soit le plus grand possible.

Suite: • t_1, t_2, \dots, t_M donnés, comment calculer les poids w_1, w_2, \dots, w_M ?

• Existe-t-il un choix judicieux des t_1, t_2, \dots, t_M ?

Notes

Et deuxième question : maintenant, existe-t-il un choix judicieux des points d'intégration t_1, t_2 jusqu'à t_M ? Donc nous allons répondre à ces deux questions d'ici la fin du cours.

Summary

