

1. Résolution d'équations ou de systèmes d'équations non linéaires

Scilab possède un solveur approché de résolution de systèmes d'équations non linéaires du type $f(x) = 0$ nommé *fsolve* prenant en argument d'entrée un point initial et une fonction (définie séparément dans un script de type fonction ou avec l'instruction *deff*).

- a) Sur l'exemple de la recherche de la solution de l'équation $\cos(x) = x$, comparer, en nombre d'évaluations et en temps de calcul, la vitesse des méthodes de dichotomie et du point fixe pour obtenir un résultat à la précision 10^{-15} .
- b) Comparer avec le résultat donné par *fsolve* (on pourra utiliser l'instruction *format* pour afficher le résultat du calcul avec un grand nombre de décimales.)

2. Résolution d'équations ou de systèmes d'équations différentielles

L'instruction *ode* permet la résolution approchée de tout problème de Cauchy sur un intervalle donné. Le second membre de l'EDO $y' = f(t, y)$ est en particulier rentré comme argument sous la forme d'une fonction ayant toujours deux variables — même quand l'équation est autonome — t (variable réelle) et y (vecteur) :

```
function [f]= MonSecondMembre (t,u)
```

```
Ici, le code donnant les composantes de f en fonction de t et de u.  
endfunction
```

Avant toute étude d'équation différentielle, il est cependant prudent de s'assurer du bon conditionnement du problème de Cauchy d'un point de vue continu ou numérique. Les exemples ci-dessous soulignent l'intérêt d'une telle précaution.

- a) Utiliser la méthode d'Euler explicite à pas constant pour résoudre les EDO suivantes :

$$y' = 3y - 1, y(0) = 1/3 \quad \text{sur} \quad [0, 30] \quad \text{partant de} \quad y_0 = 0.3333333333$$

puis

$$y' = -150y + 30, y(0) = 1/5 \quad \text{sur} \quad [0, 1].$$

- b) Comparer les résultats obtenus avec les valeurs exactes de y à l'extrémité de l'intervalle.

3. L'oscillateur de Van Der Pol

- a) Écrire une fonction scilab donnant le second membre de l'équation différentielle d'ordre 2, dite de Van Der Pol :

$$y'' = 0.4(1 - y^2)y' - y.$$

- b) Utiliser la commande *ode* pour résoudre l'équation sur $[0, 2]$ en partant de données sur l'inconnue y et sa dérivée y' à l'instant $t = 0$.

4. Espace de phase

L'espace de phase est un système de coordonnées à deux dimensions qui sont l'altitude y et la vitesse y' . Dans le cas où l'espace des phases est un plan, on peut obtenir une idée de la dynamique en dessinant simplement le champ de vecteurs dans un rectangle $[x_{min}, x_{max}] \times [y_{min}, y_{max}]$ avec l'instruction graphique *fchamp* dont la syntaxe est :

`fchamp(MonsecondMembre, t, x, y)`

où *MonsecondMembre* est le nom de la fonction Scilab du second membre de l'EDO, T est l'instant pour lequel on veut dessiner le champ, et x, y sont des vecteurs lignes à nx et ny composantes, donnant les points de la grille sur lesquels seront dessinés les flèches représentant le champ de vecteurs

- Tracer le champ de vecteurs issu de l'équation de Van Der Pol
- L'instruction *portrait* (reprenant uniquement la fonction précédente *MonSecondMembre* en argument) permet pour sa part de tracer le portrait de phase d'un système dynamique plan.

5. Equations de Lokta-Volterra

- A l'aide de l'instruction *ode*, résoudre sur $[0, 25]$ le système d'équations dit de Lokta-Volterra intervenant en dynamique des populations ($x(t)$ désigne la densité de prédateurs, $y(t)$ celle de proies) :

$$\begin{cases} x'(t) &= xy/2 - x/2 \\ y'(t) &= -xy + y \end{cases}$$

avec $x(0) = y(0) = 2$.

- Après avoir représenté graphiquement les solutions, vérifier numériquement les principales propriétés qualitatives de celles-ci (solutions bornées, strictement positives,...).
- Reprendre l'étude de ce système dynamique à 2 variables avec l'instruction *portrait* afin de mettre en évidence les points fixes du système et de déterminer leur stabilité.

6. Test d'ajustement χ^2

Soit $x^m = (x_1, \dots, x_m)$ un échantillon. Et soit l'hypothèse \mathcal{H} : "les variables aléatoires sous-jacentes (X_1, \dots, X_m) suivent la loi \mathcal{L} ". Une question est de savoir si cette hypothèse est réaliste. Sur cet échantillon, on peut calculer les statistiques élémentaires (moyenne et écart type empirique) et si celles-ci semblent raisonnablement proches de l'espérance et de l'écart type de \mathcal{L} , on peut alors mettre en œuvre un test statistique. Le test χ^2 s'applique sur une loi discrète prenant un nombre fini de valeurs. Par exemple supposons que la loi de \mathcal{L} est donnée par $\{(v_i, p_i), 1 \leq i \leq n\}$. Le test consiste à calculer la quantité :

$$y = \frac{\sum_{i=1}^n (o_i - mp_i)^2}{mp_i}$$

où o_i est le nombre de résultats x_i égaux à v_i et à comparer la valeur obtenue y à un seuil y_{seuil} , le test étant alors positif si $y \leq y_{seuil}$.

Exemple. — On dispose d'un dé numéroté de 1 à 6 et on veut savoir s'il est parfaitement équilibré, c'est-à-dire si la probabilité d'obtenir chaque numéro est effectivement $1/6$: ici X' la variable aléatoire correspondant au dé possédé (on ne connaît pas les probabilités théoriques d'apparition de chaque numéro) et X est la variable définie par $P(X = i) = 1/6$ pour $i = 1, \dots, 6$. On cherche à savoir si X' a pour loi celle de la variable aléatoire X .

On a effectué 200 fois l'expérience suivante avec le même dé : on le jette autant de fois qu'il le faut jusqu'à obtenir un 1 (mais on arrête lorsque le 1 n'est pas sorti au bout de 10 lancers). On a obtenu les résultats suivants :

nombre de jets	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	≥ 11
nombre d'expériences	36	25	26	27	12	12	8	7	8	9	30

par exemple il y a 36 expériences où le 1 est sortie lors du premier lancé, 25 où le 1 est sorti au deuxième lancé, etc...
Effectuer un test χ^2 pour essayer de répondre à la question.