



Exercice 1

$$\underline{1.1} \quad x'(t) = x(t)(2-y(t))$$

Si $y(t)$ est petit (< 1) $x'(t) \approx x'(t)$ ou même $2x(t)$
si $y(t)$ est grand $x'(t)$ est négatif donc $x(t)$ se diminue. Alors ce sont les $y(t)$ qui chassent.

Donc $y(t)$ prédateur.

$$y'(t) = y(t)(x(t)-1) \quad \text{si } x(t) < 1 \text{ donc } y(t) \text{ se diminue,}$$
$$\text{si } x(t) > 1 \text{ donc } y(t) \text{ augmente.}$$

Alors $x(t)$ est un proie, $y(t)$ prédateur.

Question 2.1

$$2.1.1 \quad \begin{cases} x'(t) = x(t)(2-y(t)) \\ y'(t) = y(t)(x(t)-1) \end{cases}$$

$$\begin{cases} x(0) = x_0 \\ y(0) = y_0 \end{cases}$$

$$-\frac{x'}{x} + x' = -\frac{x(2-y)}{x} + x(2-y)$$

$$= -(2-y) + x(2-y)$$

$$= (2-y)(x-1) = 2(x-1) - y(x-1)$$

$$= 2(x-1) - y'$$

$$= 2\frac{y'}{y} - y'$$

$$H(x,t) = (\log(x(t)) + 2\log(y(t)) - x(t) - y(t))'$$

$$= \frac{x'(t)}{x(t)} + 2\frac{y'(t)}{y(t)} - x'(t) - y'(t)$$

$$= \frac{x'(t)}{x(t)} - x'(t) - \frac{2y'(t)}{y(t)} + y'(t) = 0$$

Donc H est constante, pour obtenir cette constante.

on prend les données initiales et on obtient

$$C = \log(x_0) + 2\log(y_0) - x_0 - y_0$$

Question 2-1-2

$$\begin{aligned} x' &= z' \cos \theta - z \theta' \sin \theta \\ y' &= z' \sin \theta + z \theta' \cos \theta \end{aligned} \quad \begin{cases} x = 1 + z \cos \theta \\ y = 2 + z \sin \theta \end{cases}$$

mais aussi

$$\begin{aligned} x' &= x(2-y) = (1+z \cos \theta)(2-2+z \sin \theta) = (1+z \cos \theta)(z \sin \theta) \\ y' &= y(x-1) = (2+z \sin \theta)(1+z \cos \theta - 1) = (2+z \sin \theta)(z \cos \theta) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} x'y - y'x &= (z' \cos \theta - z \theta' \sin \theta)(2+z \sin \theta) - (z' \sin \theta + z \theta' \cos \theta)(1+z \cos \theta) \\ &= \underline{2z' \cos \theta} - 2z \theta' \sin \theta + \underline{z^2 \sin \theta \cos \theta} - z^2 \theta' \sin^2 \theta \\ &\quad - \underline{z' \sin \theta} - z \theta' \cos \theta - \underline{z^2 \sin \theta \cos \theta} - z^2 \theta' \cos^2 \theta \\ &= z'(2 \cos \theta - \sin \theta) + \theta'(-2z \sin \theta - z^2 \sin^2 \theta - z \cos \theta - z^2 \cos^2 \theta) \\ &= \theta'(-2z \sin \theta - z \cos \theta - z^2(\sin^2 \theta + \cos^2 \theta)) \\ &= \theta'(-z(2 \sin \theta + \cos \theta + z)) \end{aligned}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 4 & 8 \\ 1 & 3 & 9 & 27 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_0 \\ a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 4 \\ 15 \\ 30 \end{bmatrix}$$

$$a_0 = 1$$

$$\begin{cases} a_1 + a_2 + a_3 = 3 \\ 2a_1 + 4a_2 + 8a_3 = 14 \\ 3a_1 + 9a_2 + 27a_3 = 39 \end{cases}$$

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 3 \\ 1 & 2 & 4 & 7 \\ 1 & 3 & 9 & 13 \end{array} \right]$$

$$\begin{cases} a_1 + 2a_2 + 4a_3 = 7 \\ a_1 + 3a_2 + 9a_3 = 13 \end{cases}$$

$$\sim \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 3 \\ 0 & 1 & 3 & 4 \\ 0 & 1 & 4 & 5 \end{array} \right] \sim \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 3 \\ 0 & 1 & 3 & 4 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{array} \right]$$

$$a_3 = 1$$

$$a_2 = 4 - 3 = 1$$

$$a_1 + 1 + 1 = 3 \Rightarrow a_1 = 1$$

$$\text{Donc } P(x) = 1 + x + x^2 + x^3$$

$$P(2) = 1 + 2 + 4 + 8 = 15$$

$$P(3) = 1 + 3 + 9 + 27 = 40$$

$$P(4) = 1 + 4 + 16 + 64$$

$$= 85$$

Exercice 2

2.1

$$\lambda_n(x) = \sum_{i=0}^n |L_i(x)| \quad \Lambda_n = \max_{a \leq x \leq b} |\lambda_n(x)|$$

$$P_n(f; x) = \sum_{i=0}^n f(x_i) L_i(x)$$

$$\|f\|_\infty = \max_{a \leq x \leq b} |f(x)|$$

$$2.1.1 \quad \text{Notons } Q = \max_{0 \leq i \leq n} |f(x_i)|$$

$$\text{Donc } \forall i \leq n, f(x_i) \leq Q$$

$$\forall x \in \mathbb{R} \quad |P_n(f; x)| = \left| \sum f(x_i) L_i \right| \leq |Q \sum L_i|$$

$$\leq |Q \Lambda_n| = Q \Lambda_n$$

$$\text{donc } \|P_n(f; \cdot)\|_\infty \leq \Lambda_n \max_{0 \leq i \leq n} |f(x_i)|$$

2.1.2:

$$1. \quad P_n(f; \cdot) - f = P_n(f; \cdot) - \phi_n + \phi_n - f$$

$$\text{alors } |P_n(f; \cdot) - f| \leq |P_n(f; \cdot) - \phi_n| + |f - \phi_n|$$

$$\text{donc } \|P_n(f; \cdot) - f\|_\infty \leq \|P_n(f - \phi_n; \cdot)\|_\infty + \|f - \phi_n\|_\infty$$

2.