

### Errata du livre "Méthodes numériques et optimisation"

N'hésitez pas à contacter l'auteur pour tout commentaire ou renseignement:  
 jean-pierre.corriou@ensic.inpl-nancy.fr , <http://jp.corriou.free.fr>

---

Page 38: les  $n + 1$  poids  $w_i$  sont connus d'après les  $n + 1$  valeurs  $x_i$

Page 40:

$$PLeg_{n+1}(x) = c_{n+1}P_{n+1}(x)$$

où  $c_{n+1}$  est un coefficient tel que:

$$\int_{-1}^1 [PLeg_{n+1}(x)]^2 dx = \frac{2}{2(n+1)+1} = \int_{-1}^1 [c_{n+1}P_{n+1}(x)]^2 dx$$

donc:

$$c_{n+1} = \sqrt{\frac{2}{2(n+1)+1} \frac{1}{\int_{-1}^1 [P_{n+1}(x)]^2 dx}}$$

Page 46:

$$I \approx \frac{5}{2} \left[ \frac{1}{3}(-2)^4 + \frac{4}{3}(0.5)^4 + \frac{1}{3}(3)^4 \right] \approx 81.04$$

Page 50. Compléter "les  $\alpha_i$  sont les racines recherchées, rangées par ordre de module décroissant." Modifier "les rapports  $|\alpha_{i-1}^m/\alpha_i^m|$  puissent être rendus aussi petits que l'on désire".

Page 52. Lire "L'équation (3.2.7) peut aussi bien s'écrire".

Page 52. Equation (3.2.12):

$$\frac{u_{n+k}}{u_{n+k-1}} = -a_1 - a_2 \frac{u_{n+k-2}}{u_{n+k-1}} \cdots - a_n \frac{u_k}{u_{n+k-1}}$$

Page 52. Equation (3.2.14):

$$l = -a_1 - a_2 \frac{1}{l} \cdots - a_n \frac{1}{l^{n-1}} \Rightarrow l^n + a_1 l^{n-1} + \cdots + a_n = 0$$

Page 63. Modifier "et en posant:  $x = x_{k-1}, x_0 = x_k$ ".

Page 67. Equation (3.7.2)

$$v_n = u_n - \frac{(\Delta u_n)^2}{\Delta^2 u_n} = u_n - \frac{(u_{n+1} - u_n)^2}{u_{n+2} - 2u_{n+1} + u_n}$$

Page 76. Equation (4.2.5)  $(AB)^T = B^T A^T$

Page 101. Equation (4.10.10)

$$\begin{aligned} \mathbf{u}_1 &= \mathbf{a}_1 \quad , & \mathbf{e}_1 &= \frac{\mathbf{u}_1}{\|\mathbf{u}_1\|} \\ \mathbf{u}_2 &= \mathbf{a}_2 - \text{proj}_{\mathbf{e}_1}(\mathbf{a}_2) \quad , & \mathbf{e}_2 &= \frac{\mathbf{u}_2}{\|\mathbf{u}_2\|} \\ & \vdots & & \\ \mathbf{u}_i &= \mathbf{a}_i - \sum_{j=1}^{i-1} \text{proj}_{\mathbf{e}_j}(\mathbf{a}_i) \quad , & \mathbf{e}_i &= \frac{\mathbf{u}_i}{\|\mathbf{u}_i\|} \quad \forall i = 1, \dots, n \end{aligned}$$

Page 109. L'usage de méthodes numériques

Page 116. Equation (5.3.26). Lire  $\mathbf{L}$  au lieu de  $t\mathbf{L}$ .

Page 131. Equation (5.10.20).

$$\begin{bmatrix} 1 & r_{12} & r_{13} & \dots & r_{1n} \\ r_{21} & 1 & r_{23} & \dots & r_{2n} \\ r_{31} & r_{32} & 1 & & r_{3n} \\ \vdots & \vdots & & \ddots & \vdots \\ r_{n1} & \dots & & r_{n-1,n} & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} m_1 \\ m_2 \\ \vdots \\ m_n \end{bmatrix}$$

Page 168. Equation (6.5.2)

$$\begin{aligned} y_1(t) &= (y_1(0) + 0.6 y_2(0)) \exp(2t) - 0.6 y_2(0) \exp(-3t) \\ y_2(t) &= y_2(0) \exp(-3t) \\ y_3(t) &= y_1(t) + 2 y_2(t) \end{aligned}$$

Page 246. Exemple 8.5. Si  $x_3 = 0$ , on obtient un optimum à la frontière du domaine:  $x_1 = 1$ ;  $x_2 = 0$  avec  $\lambda = -8$ .

Page 251. Les autres conditions a/ b et e/ sont nécessaires et suffisantes.

Page 275.  $\alpha_{\min}$  et  $\alpha_{\max}$  encadrent

Page 288. Figure 9.12

Page 309. les discussions fructueuses

Page 312. Equation (10.2.15). Remplacer  $x_9$  par  $x_8$ .

$$\begin{aligned} x_1 + x_2 - x_5 + x_7 &= 1 \\ x_1 + 4x_2 - x_6 + x_8 &= 2 \end{aligned}$$

Page 318. une solution de base est dite dégénérée

Page 320. Tableau 10.2 Dans la deuxième ligne de la colonne  $V_6$ , mettre 0 au lieu de 1. Le reste du tableau est correct.

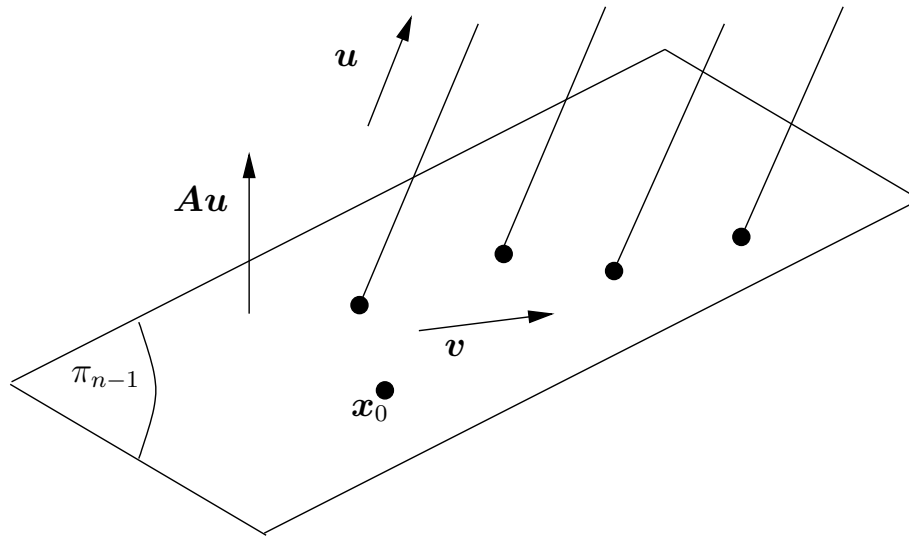


Figure 1: Points minimum de  $f$  sur des droites parallèles appartenant à un  $n - 1$ -plan  $\pi_{n-1}$

Page 413. Déterminer la nature de l'extremum de la fonction:

$$f(\mathbf{x}) = (x_1 - 2)^2 + (x_2 - 5)^2 - 4x_1^2x_2 \quad (1)$$

calculé par la méthode de Newton-Raphson, en partant du point  $(0,0)$ .