



Divers Python

- `input(text)`
- `print(x, y, sep=' ', end='\n')`
- `range(start, stop, step)`
- `len(s)`
- `IndexError, KeyError, NameError, TypeError, ValueError, ZeroDivisionError`
- `<, >, <=, >=, ==, is, is not, and, or, in, not in`

Listes

- `L = [1,2,3]`
- `x in L`
- `L.append(x)`
- `L.insert(i, x)`
- `L.pop()`
- `L.pop(i)`
- `L.remove(x)`
- `L1.extend(L2)`
- `L.count(x)`
- `L.index(x)`
- `L.copy()`

Dictionnaires

- `d = {key1: val1, key2: val2,}`
- `d.get(key)`
- `del d[key]`
- `d.keys()`
- `d.values()`
- `d.items()`
- `x in d/d.items()/d.values()/d.keys`

NumPy

- `import numpy as np`
- `np.sqrt(x), np.cos(x), np.sin(x)`
- `a = np.array(x)`
- `np.arange(start, stop, step)`
- `np.linspace(start, stop, N)`
- `np.zeros(shape)`
- `np.ones(shape)`
- `np.full(shape, x)`
- `np.empty(shape)`
- `np.eye(N)`
- `np.ndim(a)`
- `np.shape(a)`
- `np.reshape(a,shape)`
- `np.dot(a,b)`
- `np.round(a)`
- `np.concatenate(a, b)`
- `np.loadtxt(filename, usecols = None, skiprows = 0, unpack = False)`
- `np.savetxt(filename, data, delimiter = ' ', newline = '\n', header = '')`

Matplotlib

- `import matplotlib.pyplot as plt`
- `plt.plot(x, y, "-b", label=my_label)`
- `plt.xlabel(my_x_label)`
- `plt.ylabel(my_y_label)`
- `plt.legend()`
- `plt.title(my_title)`
- `plt.xlim(xmin, xmax)`
- `plt.ylim(ymin, ymax)`



Algorithmique

- $f \sim \mathcal{O}(g)$ si
 $\exists C, N > 0$ tq. $\forall n > N, f(n) \leq C \cdot g(n)$
- $f \sim \Omega(g)$ si
 $\exists C, N > 0$ tq. $\forall n > N, f(n) \geq C \cdot g(n)$
- $f \sim \Theta(g)$ si
 $f \sim \mathcal{O}(g)$ et $f \sim \Omega(g)$

Algorithme : Recherche binaire

Input : Une liste triée L , une valeur x

Output : L'indice de x dans L ou `None` si non trouvé

```

a ← 0
b ← longueur(L) - 1
while b ≥ a do
  m ← ⌊ (a + b) / 2 ⌋
  if L[m] = x then
    return m
  else
    if L[m] < x then
      a ← m + 1
    else
      b ← m - 1
return None

```

Algorithme : Tri par sélection

Input : Une liste L de taille n

Output : La liste L triée par ordre croissant

```

n ← longueur(L)
for i ← 0 to n - 1 do
  min_ind ← i
  for j ← i + 1 to n do
    if L[j] < L[min_ind] then
      min_ind ← j
  échanger L[i] et L[min_ind]

```

Algorithme : Tri à bulles

Input : Une liste L de taille n

Output : La liste L triée par ordre croissant

```

n ← longueur(L)
for i ← 0 to n - 1 do
  for j ← 0 to n - 1 - i do
    if L[j] > L[j + 1] then
      échanger L[j] et L[j + 1]

```

Algorithme : Tri par insertion

Input : Une liste L de taille n

Output : La liste L triée par ordre croissant

```

n ← longueur(L)
for i ← 1 to n - 1 do
  j ← i
  while j > 0 et L[j] < L[j - 1] do
    échanger L[j] et L[j - 1]
  j ← j - 1

```

Équations non linéaires

Algorithme : Méthode de la bissection

Input : Une fonction f continue sur $[a, b]$ avec $f(a) \cdot f(b) < 0$, et une précision $\varepsilon > 0$

Output : Une approximation d'une racine de f sur $[a, b]$

```

while b - a > ε do
  m ← (a + b) / 2
  if f(m) = 0 then
    return m
  else
    if f(a) · f(m) < 0 then
      b ← m
    else
      a ← m
return (a + b) / 2

```

$$\bullet k_{\min} > \log_2 \left(\frac{|b_0 - a_0|}{\varepsilon} \right) - 1$$

Algorithme : Méthode de la sécante

Input : Une fonction f , deux approximations x_0 et x_1 , tolérance $\varepsilon > 0$

Output : Une approximation d'une racine de f

```

repeat
  x ← x1 - (x1 - x0) / (f(x1) - f(x0)) * f(x1)
  x0 ← x1
  x1 ← x
until |f(x1)| < ε
return x1

```



Algorithme : Méthode de Newton

Input : Une fonction dérivable f , sa dérivée f' , une valeur initiale x_0 , une tolérance $\varepsilon > 0$

Output : Une approximation d'une racine de f

repeat

if $f'(x_0) = 0$ **then**
 return Erreur : dérivée nulle

$x_0 \leftarrow x_0 - \frac{f(x_0)}{f'(x_0)}$

until $|f(x_0)| < \varepsilon$

return x_0

- Ces deux méthodes se basent sur
 $x_{k+1} = x_k - q_k^{-1} f(x_k)$

Algorithme : Méthode de Picard

Input : Une fonction ϕ , une valeur initiale x_0 , une tolérance $\varepsilon > 0$

Output : Une approximation d'un point fixe de ϕ

repeat

$x_1 \leftarrow \phi(x_0)$
 $x_0 \leftarrow x_1$

until $|x_1 - x_0| < \varepsilon$

return x_1

Intégration numérique

$$\varphi_k(t) = \prod_{\substack{j=1 \\ j \neq k}}^M \frac{t - t_j}{t_k - t_j}$$

- Changement de variable :
$$x = \frac{x_{i+1} - x_i}{2} \cdot t + \frac{x_i + x_{i+1}}{2}$$

- $$\omega_j = \int_{-1}^{+1} \varphi_j(t) dt$$

- $$J(g) = \sum_{j=1}^M \omega_j g(t_j)$$

- Méthode du point de gauche :
$$J_i^g(f) = (x_{i+1} - x_i) \cdot f(x_i)$$

Exacte pour les polynômes de degré 0

- Méthode du point de droite :
$$J_i^d(f) = (x_{i+1} - x_i) \cdot f(x_{i+1})$$

Exacte pour les polynômes de degré 0

- Méthode de Riemann :
$$J_i^R(f) = (x_{i+1} - x_i) \cdot f(\xi)$$
, où ξ est un nombre aléatoire entre x_i et x_{i+1}
Exacte pour les polynômes de degré 0

- Méthode du point milieu :
$$J_i^{PM}(f) = (x_{i+1} - x_i) \cdot f\left(\frac{x_i + x_{i+1}}{2}\right)$$

Exacte pour les polynômes de degré ≤ 1

- Méthode des trapèzes :
$$J_i^{TR}(f) = (x_{i+1} - x_i) \cdot \frac{f(x_i) + f(x_{i+1})}{2}$$

Exacte pour les polynômes de degré ≤ 1

- Méthode de Simpson :
$$J_i^S(f) = \frac{x_{i+1} - x_i}{6} \cdot \left(f(x_i) + 4f\left(\frac{x_i + x_{i+1}}{2}\right) + f(x_{i+1}) \right)$$

Exacte pour les polynômes de degré ≤ 3

- $$e_{\text{abs}}(h) \leq C \cdot h^{r+1}$$