

Notation :

► On note par $\mathbb{R}_2[x]$ a l'ensemble des polynmes de degre ≤ 2 .

Exercice 1 :

1. Soit $P(x) = a.x^2 + b.x + c \in \mathbb{R}_2[x] \therefore$

$$\text{On a } \begin{cases} P(0) = 1 \\ P(1) = 2 \\ P(2) = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} c = 1 \\ a + b + c = 2 \\ 4a + 2b + c = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} a = -\frac{3}{2} \\ b = \frac{5}{2} \\ c = 1 \end{cases}$$

Donc : $P(x) = -\frac{3}{2}.x^2 + \frac{5}{2}.x + 1$.

2. En utilisant la methode de Lagrange :

$$P(x) = \sum L_i(x).P(x_i) = L_0(x).P(0) + L_1(x).P(1) + L_2(x).P(2);$$

$$\bullet L_0(x) = \frac{x-x_1}{x_0-x_1} \times \frac{x-x_2}{x_0-x_2} = \frac{x-1}{-1} \times \frac{x-2}{-2} = \frac{1}{2}.(x^2 - 3x + 2).$$

$$\bullet L_1(x) = \frac{x-x_0}{x_1-x_0} \times \frac{x-x_2}{x_1-x_2} = \frac{x}{1} \times \frac{x-2}{-1} = -x^2 + 2x.$$

$$\bullet L_2(x) = \frac{x-x_0}{x_2-x_0} \times \frac{x-x_1}{x_2-x_1} = \frac{x}{2} \times \frac{x-1}{1} = \frac{1}{2}.(x^2 - x).$$

D'ou : $P(x) = -\frac{3}{2}.x^2 + \frac{5}{2}.x + 1$.

3. Comparer le temps de calcul :.....

Exercice 2 :

Soit $f(x) = x + \sqrt{x+1}$ dfinie sur l'intervalle $[-1, 1]$.

1. En utilisant la methode de Lagrange , calculer P(x) l'interpolant de f aux points : $x_0 = -1, x_1 = 0$:

$$P(x) = \sum L_i(x).f(x_i) = L_0(x).f(x_0) + L_1(x).f(x_1);$$

$$\bullet L_0(x) = \frac{x-x_1}{x_0-x_1} = -x \quad \bullet L_1(x) = \frac{x-x_0}{x_1-x_0} = x + 1$$

D'ou : $P(x) = 2x + 1$.

2. En utilisant la methode de Newton :

$$P(x) = \sum N_i(x).D_i = N_0(x).D_0 + N_1(x).D_1;$$

▷ $N_0(x)$ et $N_1(x)$: sont les polynomes de bases de Newton d ordre 1 et 2 avec :

$$N_0(x) = 1 \quad \text{et} \quad N_1(x) = x - x_0 = x + 1.$$

▷ D_0 et D_1 sont les differences divisees d'ordre 1 et 2.

$$D_0 = f(x_0) = f(-1) = -1 \quad \text{et} \quad D_1 = \frac{f(x_1)-f(x_0)}{x_1-x_0} = 2.$$

D'ou : $P(x) = 2x + 1$.

3. Comparer le temps de calcul :.....

4. Avec un point supplémentaire $x_2 = 1$:

En utilisant la methode de Newton, calculer $P_2(x) \in \mathbb{R}_2[x]$:

$$P_2(x) = \sum N_i(x).D_i = N_0(x).D_0 + N_1(x).D_1 + N_2(x).D_2;$$

$$\bullet N_0(x) = 1 \quad \bullet N_1(x) = x - x_0 = x + 1 \quad \bullet N_2(x) = (x - x_0).(x - x_1) = (x + 1).x = x^2 + x.$$

$$\bullet D_0 = f(x_0) = f(-1) = -1 \quad \bullet D_1 = \frac{f(x_1) - f(x_0)}{x_1 - x_0} = 2 \quad \bullet D_2 = \frac{f[x_1, x_2] - f[x_0, x_1]}{x_2 - x_0} \quad \text{avec :$$

$$f[x_1, x_2] = \frac{f(x_2) - f(x_1)}{x_2 - x_1} = \frac{\sqrt{2}}{2 - 1} = \sqrt{2} \quad \text{et} \quad f[x_0, x_1] = \frac{f(x_1) - f(x_0)}{x_1 - x_0} = D_1 = 2 \Rightarrow D_2 = \frac{\sqrt{2}}{2}.$$

$$\text{D'ou : } P_2(x) = -1 + 2x + 2 + \frac{\sqrt{2}}{2}x^2 + \frac{\sqrt{2}}{2}x = \frac{\sqrt{2}}{2}x^2 + \frac{(\sqrt{2}+4)}{2}x + 1.$$

Conclusion :

Dans la methode de Newton si on ajoute un point supplementaire il suffit de calculer la nouvelle difference divisee et le nouveau polynome de base ; par contre dans la methode de Lagrange il faut refaire toute les calculs pour obtenir les polynomes de base pour trouver l'interpolant.

Teoreme :

Si $f \in C^n([a, b])$; $(n+1)$ fois drivables sur $]a, b[$. Alors :

$$\forall x \in [a, b], \quad \exists \xi(x) \in [a, b] \setminus \{x_i\} \quad E(x) = \frac{f^{(n+1)}(\xi)}{(n+1)!} \prod_{i=0}^n (x - x_i)$$

Exercice 3 :

1. Calcul de l'erreur thorique en interpolant la fonction $f(x) = x^n$, definie sur l'intervalle $[0, 1]$:
 Pour $f(x) = x^n$ on a : $f'(x) = n.x^{n-1}$, $f''(x) = n(n-1)x^{n-2}$... $f^{(n)}(x) = n! \Rightarrow f^{(n+1)}(x) = 0$.
 Donc $E_f(x) = 0$.

2. Meme question pour les fonctions :

$$g(x) = x^k \text{ avec } 1 \leq k \leq n \quad \text{et} \quad h(x) = x^{n+1}.$$

• Pour $g(x) = x^k$ avec $1 \leq k \leq n$;

$$\text{on a : } g'(x) = k.x^{k-1}, \quad g''(x) = k(k-1)x^{k-2} \quad \dots \quad g^{(k)}(x) = k! \Rightarrow$$

$$g^{(k+1)}(x) = g^{(k+2)}(x) = \dots = g^{(n)}(x) = g^{(n+1)}(x) = 0.$$

Donc $E_f(x) = 0$.

• Pour $h(x) = x^{n+1}$; on a :

$$h'(x) = (n+1).x^n, \quad h''(x) = (n+1).n.x^{n-1} \quad \dots \quad h^{(n)}(x) = (n+1)! .x \Rightarrow h^{(n+1)}(x) = (n+1)!.$$

$$\text{Donc } E_f(x) = \frac{(n+1)!}{(n+1)!} \prod_{i=0}^n (x - x_i) = \prod_{i=0}^n (x - \frac{i}{n}).$$

Conclusion :

Soit $f \in \mathbb{R}_n[x]$ et soit P_n l'interpolant de f aux $(n+1)$ points distincts $(x_i)_{i=0}^n$. Alors :
 P_n coincide avec f ($P_n \equiv f$).

Exercice 4 :

1. Calcul de l'interpolant de la fonction $f(x)$, definie sur l'intervalle $[-2, 4]$:

▷ Si on choisit la methode de Newton avec quatre points :

$$P_3(x) = \sum N_i(x).D_i = N_0(x).D_0 + N_1(x).D_1 + N_2(x).D_2 + N_3(x).D_3;$$

les polynomes de bases de Newton sont :

$$\bullet N_0(x) = 1 \quad \bullet N_1(x) = x - x_0 = x + 2 \quad \bullet N_2(x) = (x - x_0).(x - x_1) = (x + 2).(x + 1) = x^2 + 3x + 2$$

$$\bullet N_3(x) = N_3(x).(x - x_2) = (x + 2).(x + 1) = (x^2 + 3x + 2).(x - 2) = x^3 + x^2 - 4x - 4.$$

les differences divisees sont :

$$\bullet D_0 = f(x_0) = -14 \quad \bullet D_1 = \frac{f(x_1) - f(x_0)}{x_1 - x_0} = \frac{45}{4} \quad \bullet D_2 = \frac{f[x_1, x_2] - f[x_0, x_1]}{x_2 - x_0} \quad \text{avec :}$$

$$f[x_1, x_2] = \frac{f(x_2) - f(x_1)}{x_2 - x_1} = \frac{-7}{4} \quad \text{et} \quad f[x_0, x_1] = \frac{f(x_1) - f(x_0)}{x_1 - x_0} = D_1 = \frac{45}{4} \Rightarrow D_2 = \frac{-13}{4}.$$

$$\bullet D_3 = \frac{f[x_1, x_2, x_3] - f[x_0, x_1, x_2]}{x_3 - x_0} \quad \text{avec :}$$

$$f[x_1, x_2, x_3] = \frac{f[x_2, x_3] - f[x_1, x_2]}{x_3 - x_1}; f[x_2, x_3] = \frac{f(x_3) - f(x_2)}{x_3 - x_2} = \frac{-21}{2} \Rightarrow f[x_1, x_2, x_3] = \frac{\frac{-21}{2} - \frac{-7}{4}}{5} = \frac{-7}{4}$$

$$\text{et } f[x_0, x_1, x_2] = \frac{f[x_1, x_2] - f[x_0, x_1]}{x_2 - x_0}; f[x_1, x_2] = \frac{-7}{4}; f[x_0, x_1] = \frac{-13}{4} \Rightarrow f[x_0, x_1, x_2] = \frac{3}{8} \Rightarrow D_3 = \frac{-17}{48}$$

$$\text{D'ou : } P_3(x) = -14 + \frac{45}{4}(x+2) + \frac{-13}{4}(x^2 + 3x + 2) + \frac{-17}{48}(x^3 + x^2 - 4x - 4)$$

$$= \frac{-17}{48}x^3 + \frac{-173}{48}x^2 + \frac{35}{12}x + \frac{41}{12}.$$

2. Estimation la valeur d erreur au point $x = 0$ si $f^{(4)}(x) \leq 10^{-2}$:

$$|E_t(0)| = \left| \frac{f^{(4)}(\xi)}{4!} \prod_{i=0}^3 (0 - x_i) \right|$$

$$= \left| \frac{f^{(4)}(\xi)}{4!} \prod_{i=0}^3 (-x_i) \right|$$

$$\leq \left| \frac{10^{-2}}{4!} (2)(1)(-2)(-4) \right|$$

$$\leq \frac{10^{-2}}{24} (16) = \frac{2}{300} \simeq 0.0066666667.$$

Exercice 5 :

▷ Soient les polynomes de Tchebychev definis par :

$$T_n(x) = \cos(n \cdot \arccos(x)) \text{ pour tout } x \in [-1, 1] \text{ et } n \geq 0.$$

1. Verifier que $T_0(x) = 1, T_1(x) = x$ et $T_{n+1}(x) = 2xT_n(x) - T_{n-1}(x)$ et en dduire que T_n est un polynome de degre n avec un coefficient dominant 2^{n-1} :

$$\bullet T_0(x) = \cos(0 \cdot \arccos(x)) = \cos(0) = 1$$

$$\bullet T_1(x) = \cos(\arccos(x)) = x$$

$$\bullet T_{n+1}(x) = \cos((n+1) \cdot \arccos(x)) = \cos(n \cdot \arccos(x) + \arccos(x))$$

$$= \cos(n \cdot \arccos(x)) \times \cos(\arccos(x)) - \sin(n \cdot \arccos(x)) \times \sin(\arccos(x))$$

$$= T_n(x) \times x - \sin(n \cdot \arccos(x)) \times \sin(\arccos(x))$$

$$= x \cdot T_n(x) - \frac{1}{2} [\cos(n \cdot \arccos(x) - \cos(\arccos(x))) - \cos(n \cdot \arccos(x) + \cos(\arccos(x)))]$$

$$= x \cdot T_n(x) - \frac{1}{2} [\cos((n-1) \cdot \arccos(x)) - \cos((n+1) \cdot \arccos(x))]$$

$$= x \cdot T_n(x) - \frac{1}{2} [T_{n-1}(x) - T_{n+1}(x)]$$

$$= x \cdot T_n(x) - \frac{1}{2} \cdot T_{n-1}(x) + \frac{1}{2} \cdot T_{n+1}(x)$$

Dou :

$$T_{n+1}(x) - \frac{1}{2} \cdot T_{n+1}(x) = x \cdot T_n(x) - \frac{1}{2} \cdot T_{n-1}(x) \Rightarrow T_{n+1}(x) = 2xT_n(x) - T_{n-1}(x).$$

• On demontre par rcurrence que T_n est un polynome de degre n avec un coefficient dominant 2^{n-1} :

▷ **Initialisation** : On vrifie que P(n) est vraie pour une valeur de $n=1$:

On a $T_1 = x = 2^{1-1} \cdot x$ est un polynome de degre 1 avec un coefficient dominant $2^{1-1} = 1$ donc P(1) est verifier.

▷ **Heredite** : On suppose que P(n) est vraie , et on dmontre que cela entraine que P(n + 1) est vraie.

Soit T_n est un polynome de degre n avec un coefficient dominant 2^{n-1} :

$$\text{D apres la question 1) } T_{n+1} = 2xT_n(x) - T_{n-1}(x) \Rightarrow \text{deg}(T_{n+1}) = \text{Max}[\text{deg}2X \cdot (T_n), \text{deg}(T_{n-1})]$$

$$\Rightarrow \text{deg}(T_{n+1}) = \text{deg}2X \cdot (T_n)$$

$$\Rightarrow \text{deg}(T_{n+1}) = \text{deg}(2X) + \text{deg}(T_n) = 1 + n$$

De meme on demontre que le coefficient dominant de T_{n+1} est 2^n :

2. Determination les racines et les extremums de T_n :

▷ **Les racines de T_n :**

$$\begin{aligned} T_n(x) = 0 &\iff \cos(n.\arccos(x)) = 0 \\ &\iff \cos(n.\arccos(x)) = \cos(k\pi + \frac{\pi}{2}) \\ &\iff \arccos(x) = \frac{1}{n} \cdot (k\pi + \frac{\pi}{2}) \\ &\iff x = \cos(\frac{1}{n} \cdot (k\pi + \frac{\pi}{2})) = \cos(\frac{(2k+1)\pi}{2n}) \end{aligned}$$

Donc les racines de T_n sont $x_k = \cos(\frac{(2k+1)\pi}{2n})$, avec $k = 0, 1, \dots, (n-1)$.

▷ **Les extremums de T_n :**

$$\begin{aligned} T_n'(x) = 0 &\iff [\cos(n.\arccos(x))]' = 0 \\ &\iff \frac{-n}{\sqrt{x^2+1}} \cdot \sin(n.\arccos(x)) = 0 \\ &\iff \sin(n.\arccos(x)) = 0, \text{ car } \frac{-n}{\sqrt{x^2+1}} \neq 0. \\ &\iff \sin(n.\arccos(x)) = \sin(k\pi) \\ &\iff \arccos(x) = \frac{1}{n} \cdot k\pi \\ &\iff x = \cos(\frac{k\pi}{n}) \end{aligned}$$

Donc les extremums de T_n sont : $x_k = \cos(\frac{k\pi}{n})$, avec $k = 1, 2, \dots, (n-1)$.

3. soit la fonction $f(x) = \frac{1}{x^2+1}$ dfinie sur l intervalle $[-1, 1]$ et $n = 2$.

(a) Dtermination de l interpolant de f aux points quidistants et aux points de Tchebychev :

• Aux points equidistants :

Sur l intervalle $[-1, 1]$ on a : $x_0 = -1, x_1 = 0$ et $x_2 = 1$:

Si on choisit la methode de Newton on a :

$$N_0(x) = 1 \quad , \quad N_1(x) = x - x_0 = x + 1 \text{ et } N_2(x) = (x - x_0) \cdot (x - x_1) = x^2 + x.$$

▷ D_0, D_1 et D_2 sont les differences divisees d'ordre 1, 2 et 3 :

$$\begin{aligned} D_0 = f(x_0) = f(-1) = \frac{1}{2} \quad \text{et} \quad D_1 = \frac{f(x_1) - f(x_0)}{x_1 - x_0} = \frac{1}{2} \quad \text{et} \quad D_2 = \frac{f[x_1, x_2] - f[x_0, x_1]}{x_2 - x_0} \text{ avec :} \\ f[x_1, x_2] = \frac{f(x_2) - f(x_1)}{x_2 - x_1} = \frac{-1}{2} \quad \text{et} \quad f[x_0, x_1] = \frac{f(x_1) - f(x_0)}{x_1 - x_0} = \frac{1}{2} \Rightarrow D_2 = \frac{-1}{2}. \end{aligned}$$

Alors on obtient l interpolant : $P(x) = \frac{-1}{2} \cdot x^2 + 1$.

• Aux points Tchebychev :

les racines de T_n sont $x_k = \cos(\frac{(2k+1)\pi}{2n})$, pour $k = 0, 1, 2; n = 3$ on obtient :

$$x_0 = \cos(\frac{\pi}{6}) = \frac{\sqrt{3}}{2}, x_1 = \cos(\frac{\pi}{2}) = 0 \text{ et } x_2 = \cos(\frac{5\pi}{6}) = \frac{-\sqrt{3}}{2}$$

De meme si on choisit la methode de Newton on a :

$$N_0(x) = 1 \quad , \quad N_1(x) = x - x_0 = x - \frac{\sqrt{3}}{2} \text{ et } N_2(x) = (x - x_0) \cdot (x - x_1) = x^2 - \frac{\sqrt{3}}{2}x$$

$$D_0 = f(x_0) = f(\frac{\sqrt{3}}{2}) = \frac{4}{7} \quad \text{et} \quad D_1 = \frac{-2\sqrt{3}}{7} \quad \text{et} \quad D_2 = \frac{4}{7}.$$

Alors on obtient l interpolant : $P'(x) = \frac{4}{7} \cdot x^2 - \frac{4\sqrt{3}}{7}x + 1$.

(b) pour $x = \frac{1}{2}$. Comparer les erreurs obtenues par linterpolant de f dans la question precedente :

• Avec les points equidistants :

$$|E_c(\frac{1}{2})| = |f(\frac{1}{2}) - P(\frac{1}{2})| = |\frac{4}{5} - \frac{7}{8}| = \frac{3}{40} \simeq 0.075000$$

• Avec les points de Tchebychev :

$$|E'_c(\frac{1}{2})| = |f(\frac{1}{2}) - P'(\frac{1}{2})| = |\frac{4}{5} - \frac{6}{7}| = \frac{2}{35} \simeq 0.057142857$$

Alors : $E'_c < E_c$.

Conclusion :

Pour obtenir la meilleure estimation possible pour une fonction f donnée, il faut mieux choisir les points de Tchebychev.