

Série n° 3  
(Interpolation, Approximation )

**Exercice 1 :**

Soit  $P_2(x)$  le polynôme qui interpole  $f(x) = x^3$  aux noeuds  $(0, 0); (1, 1)$  et  $(-1, -1)$

1. Sans déterminer l'équation de  $P_2(x)$ , calculer  $E(x) = f(x) - P_2(x)$ , et déterminer en quels points de  $[0, 1]$ ,  $E(x)$  est maximale
2. Calculer  $P_2(x)$  par la méthode de Lagrange.
3. Calculer  $P_2(x)$  par la méthode de Newton.

**Exercice 2:**

On se donne une fonction  $f$  de classe  $C^4([-1, \frac{3}{2}])$  aux noeuds  $-\frac{1}{2}, 0, \frac{1}{2}, \frac{3}{2}$  telle que:

$$f(0) = 3 \quad f(-\frac{1}{2}) = 1 \quad f(\frac{1}{2}) = -1 \quad f(\frac{3}{2}) = -2 \quad \text{et} \quad |f^{(3)}(x)| \leq 2 \quad |f^{(4)}(x)| \leq 3 \quad \forall x \in [-1, \frac{3}{2}]$$

1. Donner une estimation de  $f(x)$  en utilisant une interpolation de Newton aux quatres points précédents.
2. Donner une estimation de  $f(x)$  et de l'erreur commise en utilisant une interpolation basée sur les trois points  $f(0); f(-\frac{1}{2})$  et  $f(\frac{1}{2})$ .
3. On cherche à approcher :  $I = \int_{-1}^1 f(t)dt$  par la formule de quadrature:

$$J(f) = \omega_0 f(-\frac{1}{2}) + \omega_1 f(0) + \omega_2 f(\frac{1}{2}) \quad (1)$$

Chapitre (Intégration numérique)

- (a) Donner le degré d'exactitude et l'erreur d'intégration de la formule (1).
- (b) Donner la méthode composite associée à (1) et l'erreur d'intégration sur un intervalle  $[a, b]$ .

**Exercice 3:**

Soient  $a < b$  deux réels données et  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  telle que  $f \in C^3([a, b])$ . On cherche à approcher  $f$  sur l'intervalle  $[a, b]$  par un polynôme  $p$  tel que

$$p(a) = f(a) \quad p(b) = f(b) \quad \text{et} \quad p'(a) = f'(a) \quad (1)$$

1. Construire les polynômes  $\lambda_1, \lambda_2$  et  $\lambda_3$  de degré 2 définis par:

$$\begin{cases} \lambda_1(a) = \lambda_1'(a) = 0, & \lambda_1(b) = 1 \\ \lambda_2(a) = \lambda_2(b) = 0, & \lambda_2'(a) = 1 \\ \lambda_3(b) = \lambda_3'(a) = 0, & \lambda_3(a) = 1 \end{cases}$$

2. Montrer que  $(\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3)$  forme une base de  $\mathbb{P}_2$ .

3. Montrer que tout polynôme de  $\mathbb{P}_2$  vérifiant (1) est unique.

4. Exprimer ce polynôme dans la base  $(\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3)$ .

5. Montrer que l'erreur d'interpolation de  $f$  s'écrit :

$$f(x) - p(x) = \frac{(x-a)^2(x-b)}{6} f^{(3)}(\xi_x) \quad \text{où} \quad a < \xi_x < b. \quad (2)$$

6. Montrer que  $\forall x \in [a, b]$ ,

$$|f(x) - P(x)| \leq \frac{2M_3(b-a)^3}{81} \quad \text{où} \quad M_3 = \sup_{[a,b]} |f^{(3)}|.$$

**Exercice 4:**

On connaît les valeurs d'une fonction  $f$  aux points  $x = -1, 0, 1$  et  $2$ .

$$f(0) = 0 \quad f(-1) = 3 \quad f(1) = 3 \quad f(2) = 4$$

Déterminer le polynôme de degré 1 qui approche  $f$  au sens de moindres carré.

**Exercice 5:**

On connaît les valeurs d'une fonction  $f$  aux points  $x = 0, 1$  et  $2$ .

$$f(0) = 0 \quad f(1) = 6 \quad f(2) = 2$$

Déterminer la spline naturelle  $S(x)$  interpolant  $f$ .

**Exercice 6: Meilleure approximation au sens de Tchebychev**

Dans la majoration de l'erreur d'interpolation de Lagrange, il est intéressant de chercher les points  $x_i$  de telle sorte que :  $\max_{x \in [-1,1]} |(x-x_0) \dots (x-x_n)|$  soit minimal.

Soient les polynômes de Tchebychev définis par  $T_n(x) = \cos(n \arccos(x))$  pour  $x \in [-1, 1]$  et  $n \geq 0$ .

1. Vérifier que  $T_0(x) = 1, T_1(x) = x, T_{n+1}(x) = 2xT_n(x) - T_{n-1}(x)$  et en déduire que  $T_n$  est un polynôme de degré  $n$  de la forme  $T_n(x) = 2^{n-1}x^n + \dots$

2. Donner les racines et les extremum de  $T_n$ .

3. Soit  $q(x) = 2^{n-1}x^n + \dots$  et  $q(x) \neq T_n(x)$ . Montrer que

$$\max_{x \in [-1,1]} |T_n(x)| < \max_{x \in [-1,1]} |q(x)|.$$

Conclure

4. Etendre ce résultat à un intervalle  $[a, b]$ .

5. Comparer la fonction  $f(x) = \frac{1}{1+x^2}$  définie sur  $[-8, 8]$  avec :

- le polynôme d'interpolation obtenu à partir de  $n = 10, 20, ..$  points équidistants.
- le polynôme d'interpolation obtenu à partir de  $n = 10, 20, ..$  points de Tchebychev.