

---

**TD1 : INTERPOLATION POLYNÔMIALE**


---

**Exercice 1.**

Déterminer le polynôme d'interpolation de Lagrange  $p_2$  de la fonction  $f(x) = \sin\left(\frac{\pi}{4}x\right)$  aux points 0, 1, 2.

**Exercice 2.**

Soit  $f(x) = \sqrt{1+10x}$ , définie pour tout  $x \in \left[-\frac{1}{10}, +\infty\right[$ .

1. Déterminer le polynôme d'interpolation de Lagrange  $p_2$  de  $f$  aux points 0,  $\frac{1}{2}$  et 1.
2. Calculer  $p_2(0.1)$  et  $p_2(0.9)$  et comparer aux valeurs exactes.
3. Evaluer un majorant de l'erreur  $|E(x)| = |f(x) - p_2(x)|$  à partir d'un résultat du cours, pour ces valeurs  $x = 0.1$  et 0.9.

**Exercice 3.**

Soient  $(x_i)_{0 \leq i \leq n}$   $n+1$  réels distincts et  $(y_i)_{0 \leq i \leq n}$   $n+1$  réels. On cherche un polynôme  $p_n$  vérifiant  $p_n(x_i) = y_i$  en déterminant ses coordonnées dans la base canonique de  $\mathcal{P}_n$ , c'est-à-dire en l'écrivant

$$p_n(x) = \sum_{j=0}^n a_j x^j.$$

1. Montrer que le vecteur  $\mathbf{a} = (a_0, \dots, a_n)^t$  est solution d'un système linéaire  $V\mathbf{a} = \mathbf{y}$ , où  $\mathbf{y}$  est le vecteur  $(y_0, \dots, y_n)^t$  et  $V \in \mathcal{M}_{n+1}(\mathbb{R})$ .
2. Justifier que la matrice  $V$  est inversible.
3. Pourquoi selon vous cette approche n'est-elle pas utilisée en pratique pour calculer le polynôme d'interpolation de Lagrange ?

**Exercice 4.**

Soit  $(x_i)_{0 \leq i \leq n}$   $n+1$  réels distincts,  $(y_i)_{0 \leq i \leq n}$   $n+1$  réels. On cherche un polynôme  $p_n$  vérifiant  $p_n(x_i) = y_i$  en déterminant ses coordonnées  $(d_i)_{0 \leq i \leq n}$  dans la base  $\mathcal{B} = \{N_j, 0 \leq j \leq n\}$  de  $\mathcal{P}_n$ , où

$$N_0(x) = 1, \quad N_j(x) = \prod_{k=0}^{j-1} (x - x_k) \quad \text{pour } 1 \leq j \leq n$$

1. Justifier que  $\mathcal{B}$  est bien une base de  $\mathbb{R}_n[X]$ .
2. Montrer que le vecteur  $\mathbf{d} = (d_0, \dots, d_n)^t$  est solution d'un système linéaire  $T\mathbf{d} = \mathbf{y}$ , où  $\mathbf{y}$  est le vecteur  $(y_0, \dots, y_n)^t$  et  $T \in \mathcal{M}_{n+1}(\mathbb{R})$ .
3. Justifier que la matrice  $T$  est inversible.
4. Pourquoi cette approche est-elle plus intéressante pour calculer les coefficients  $(d_i)_{0 \leq i \leq n}$  que l'approche de l'exercice 3 ?

### Exercice 5.

Montrer qu'il existe un unique polynôme de degré inférieur ou égal à 4 vérifiant

$$P(-1) = 1, \quad P'(-1) = -1, \quad P(0) = 0, \quad P(1) = 1, \quad P'(1) = 1.$$

Représenter graphiquement ce polynôme.

### Exercice 6.

Soient  $x_0, x_1, \dots, x_n$  des réels distincts d'un intervalle  $[a, b]$ . Pour  $i = 0, \dots, n$ , on pose

$$l_i(x) = \prod_{k=0, k \neq i}^n \frac{(x - x_k)}{(x_i - x_k)}, \quad h_i(x) = [1 - 2l'_i(x_i)(x - x_i)] l_i^2(x), \quad k_i(x) = (x - x_i) l_i^2(x)$$

On considère  $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ , une fonction dérivable, et on introduit le polynôme

$$p = \sum_{i=0}^n f(x_i) h_i + \sum_{i=0}^n f'(x_i) k_i.$$

1. Quels sont les degrés des polynômes  $h_i$  et  $k_i$ ? Que peut-on dire du degré de  $p$ ?
2. Montrer que, pour tout couple  $\{i, j\} \in \{0, \dots, n\}^2$

$$\begin{aligned} h_i(x_j) &= \delta_{i,j}, & k_i(x_j) &= 0 \\ h'_i(x_j) &= 0, & k'_i(x_j) &= \delta_{i,j} \end{aligned} \quad \text{où} \quad \delta_{i,j} = \begin{cases} 1 & \text{si } j = i \\ 0 & \text{si } j \neq i \end{cases}.$$

3. Montrer que  $p$  est l'unique polynôme de degré inférieur ou égal à  $2n + 1$  tel que

$$p(x_j) = f(x_j) \quad \text{et} \quad p'(x_j) = f'(x_j) \quad \text{pour tout } j \in \{0, \dots, n\}.$$

4. On prend dans cette question  $n = 1$ , et on suppose que  $f$  est de classe  $\mathcal{C}^4$  sur  $[a, b]$ . Pour  $x \in [a, b]$  on note  $E_H(x) = |f(x) - p(x)|$ . On pose

$$\phi(t) = f(t) - p(t) - \mu_x(t - x_0)^2(t - x_1)^2$$

- (a) Que représente  $E_H$ ? Que valent  $E_H(x_0)$  et  $E_H(x_1)$ ?
- (b) Soit  $x \notin \{x_0, x_1\}$ . Montrer que l'on peut choisir  $\mu_x$  pour que la fonction  $\phi$  s'annule en 3 points distincts de  $[a, b]$ .
- (c) Avec ce choix de  $\mu_x$ , montrer que  $\phi'$  s'annule en 4 points distincts de  $[a, b]$ .
- (d) En déduire qu'il existe  $\xi_x \in ]a, b[$  tel que  $\phi^{(4)}(\xi_x) = 0$ .
- (e) En déduire une expression de  $E_H(x)$ .

### Exercice 7. Des polynômes de Lagrange aux polynômes d'Hermite...

Soit  $\epsilon \in ]0, 1[$  et  $f$  une fonction de classe  $\mathcal{C}^3$  sur  $[0, 1]$ . On note  $a = f(0)$ ,  $b = f(1)$  et  $M = \sup_{x \in ]0, 1[} |f'''(x)|$ .

1. Déterminer le polynôme d'interpolation  $P_\epsilon$  de  $f$  relativement aux points  $0, \epsilon$  et  $1$ .
2. Soit  $x \in [0, 1]$ . Montrer que, pour chaque  $x \in [0, 1]$ ,

$$\lim_{\epsilon \rightarrow 0^+} P_\epsilon(x) = [b - a - f'(0)]x^2 + f'(0)x + a.$$

3. Vérifier que le polynôme  $P(x) = [b - a - f'(0)]x^2 + f'(0)x + a$  ainsi obtenu est l'unique polynôme de degré inférieur ou égal à 2 vérifiant :

$$P(0) = a, \quad P'(0) = f'(0), \quad P(1) = b.$$

Ce polynôme est appelé *polynôme d'interpolation de Hermite de la fonction  $f$  relativement aux points  $0, 1$ , et aux entiers  $1, 0$* , ce qui signifie qu'on approche  $f$  à l'ordre 1 au point 0 et à l'ordre 0 au point 1.