DIF Clément

LOXOL Nicolas

Compte rendu TP : Interpolation polynomiale

1. Rappel des méthodes :

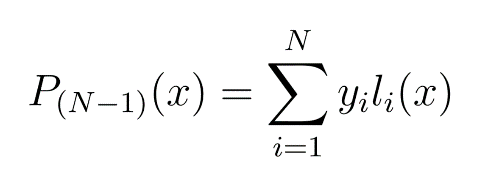
Les méthodes d'interpolation et d'approximation ont pour objectif de retrouver l'équation mathématique d'une courbe traversant une liste de points mesurés. Nous allons vous présenter deux méthodes d’interpolation.

Interpolation de Lagrange :

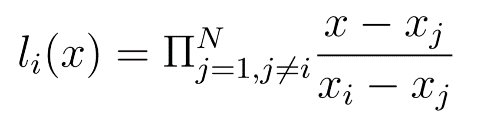
Soit Pn < N(x) = anxn + an-1xn-1 + … + a1x + a0 un polynôme avec 1 < i < N. On sait que le point (xi, yi) vérifie Pn < N (xi) = yi.

On veut calculer les coefficients an, an-1, ..., a0

On écrit le polynôme d’une manière différente :



Ou li est la fonction définie par :



On peut remarquer que li (xj) vaut 0 pour j 6= i et 1 sinon. La fonction li (x) est le produit de N −1 polynômes de degré 1, c'est donc un polynôme de degré N −1.

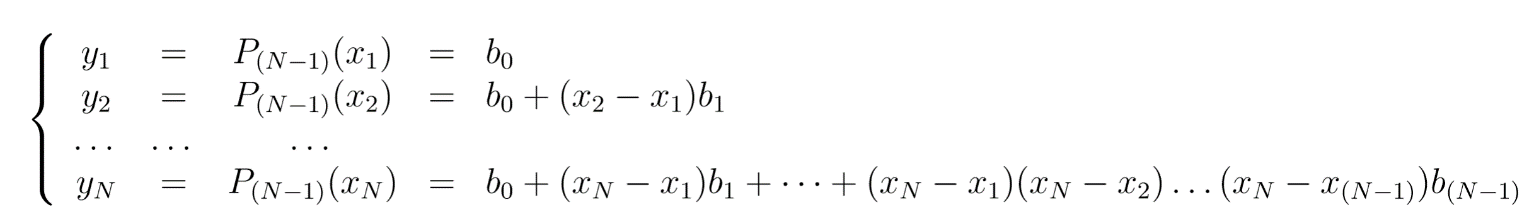
Interpolation de Newton :

Le polynôme de Newton est aussi un polynôme d’interpolation. Celui-ci peut s’écrire :



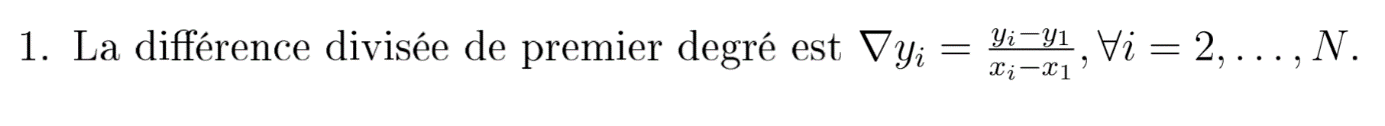
On recherche les coefficients b0, b1, ... tels que PN-1 (xi) = yi avec 1 ≤ i ≤ N.

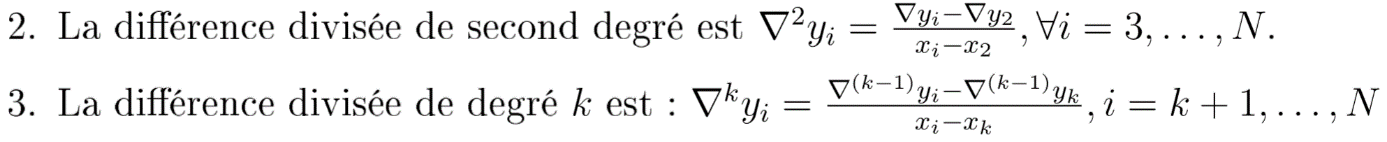
Si on remplace x par xi, on obtient le système linéaire suivant :



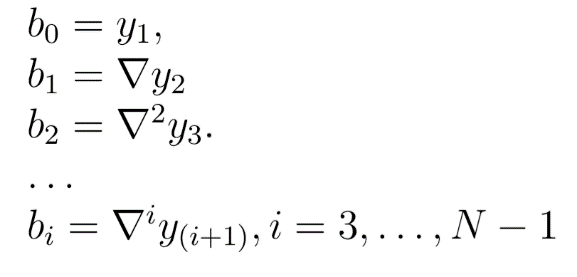
On peut d’ailleurs remarquer que la matrice du système est triangulaire inférieure et qu'il peut être résolu par substitution connaissant les N points (xi, yi). Cependant la résolution par l'utilisation des différences divisées est plus rapide.

On utilise la définition de la différence divisée à l’ordre 1, 2,…, k avec k un entier naturel:

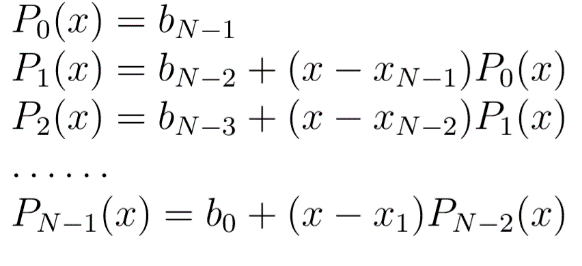




On obtient tous les coefficients du polynôme par les formules suivantes. Celles-ci étant déterminées par récurrence à partir du système défini précédemment.



Le polynôme PN-1 est alors obtenu de la manière suivante :



Remarques :

* Dans ce TP nous traiterons les fonctions polynomiales comme unique cas.
* Le théorème d’unisolvance (« Etant donnés un ensemble N de points (xi,yi), il existe un unique polynôme PN-1 de degré maximum (N-1) qui passe par les N points ») répond à la question de l’unicité du polynôme.
* D’autres méthodes plus complexes réalisent l’interpolation. En effet, l’on a parfois recours à des découpages de l’ensemble de points en sous-ensembles qu’on interpole. De plus, l’on fait également en sorte que les fonctions obtenues se « touchent » sur l’ensemble de points.

1. Présentation du programme :

Notre programme est constitué de plusieurs parties distinctes :

* Les « includes » afin d’utiliser les fonctions de la bibliothèque standard.
* Une structure et un typedef qui nous servira à comparer l’efficacité des deux méthodes d’interpolation.
* Les prototypes qui sont séparés en trois catégories distinctes ; la fonction principale, les fonctions d’interpolations (Lagrange et Newton) et des fonctions annexes nécessaires au bon fonctionnement du programme.
* La fonction main dans laquelle sont injectés nos jeux d’essais et les fonctions définies dans les prototypes.
* Les fonctions présentées dans les prototypes :
  + *demarrer\_methode* 🡪 C’est la fonction principale de notre programme, elle permet de choisir la méthode d’interpolation (*int choix* sachant que 1 correspond à Lagrange et 2 à Newton). Les paramètres *double borne\_inf* (borne minimale sur l’axe des abscisses) et *double borne\_*sup (borne maximale sur l’axe des abscisses) servant à représenter graphiquement le polynôme obtenu*.*
  + *lagrange* 🡪 Cette fonction réalisent l’interpolation de Lagrange ; elle prend en paramètre des couples (xi,yi) représentés par *double \*x* et *double \*y* mais également le nombre des dits couples (*int n*). En outre, cette fonction prend également un *double \*a* et *double \*pa* qui représentent respectivement un ensemble de réels et leurs images par le polynôme trouvé grâce à la fonction. Enfin, la fonction newton prend évidemment le nombre de réels *a* sous forme d’un *int n\_a* mais également un pointeur opt \*mesure permettant de traiter par la suite, les données de temps d’exécution et d’octets alloués.
  + *newton* 🡪 Fonctionnement très similaire à la fonction *lagrange.*
  + *calcule\_differences\_divisees* 🡪 Renvoi le tableau contenant toutes les différences divisées pour la fonction newton.
  + *afficher\_differences\_divisees* 🡪 Affiche le tableau des différences divisées.
  + *liberer\_differences\_divisees* 🡪 Libération de la mémoire allouée par le tableau des différences divisées.
  + *generer\_tab\_a* 🡪 Alloue un tableau de réels compris entre *double* borne\_inf et *double* borne\_sup pour la représentation graphique du polynôme.
  + *liberer\_tab\_a* 🡪 Libération de la mémoire allouée par le tableau des réels cités ci-dessus.

Remarques :

* La variable *double* *li* dans le fonction lagrange symbolise la fonction mathématique li(x) énoncé dans le premier paragraphe.
* A la fin de chaque boucle, on prend soin à remettre *li* à 1 pour éviter toute erreur de calcul.
* Les données de la série S3 du 3.2 du sujet n’apparaissent pas dans les jeux d’essais car le point 8 possède plusieurs images par le polynôme. (Erreur supposée dans l’énoncé).
* Les résultats nécessaires à la représentation graphique (points a et leurs images) sont directement écrits dans le fichier polynome.pol. Ce dernier nous permettra de tracer le polynôme via un script python nommé « representer\_polynome.py ». Le graphe sera d’une précision notable car le pas entre chaque point s’élève seulement à 0.001.

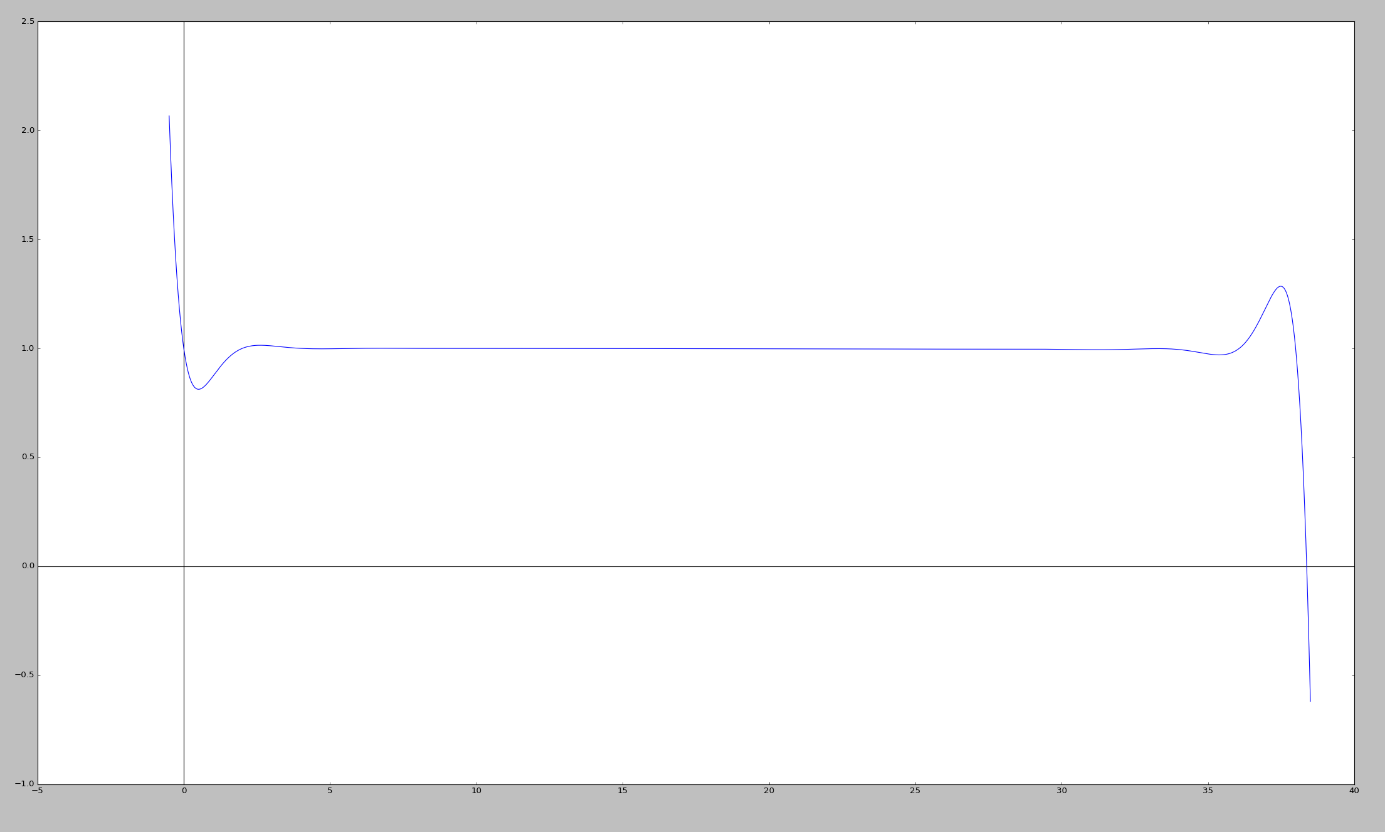
1. Jeux d’essais et graphiques :

Nous utiliserons comme jeux d’essais les tableaux de données présents au verso du sujet ainsi que des tableaux constitués d’un faible nombre de points afin de constater l’oscillation des méthodes pour l’augmentation du nombre de ces derniers.

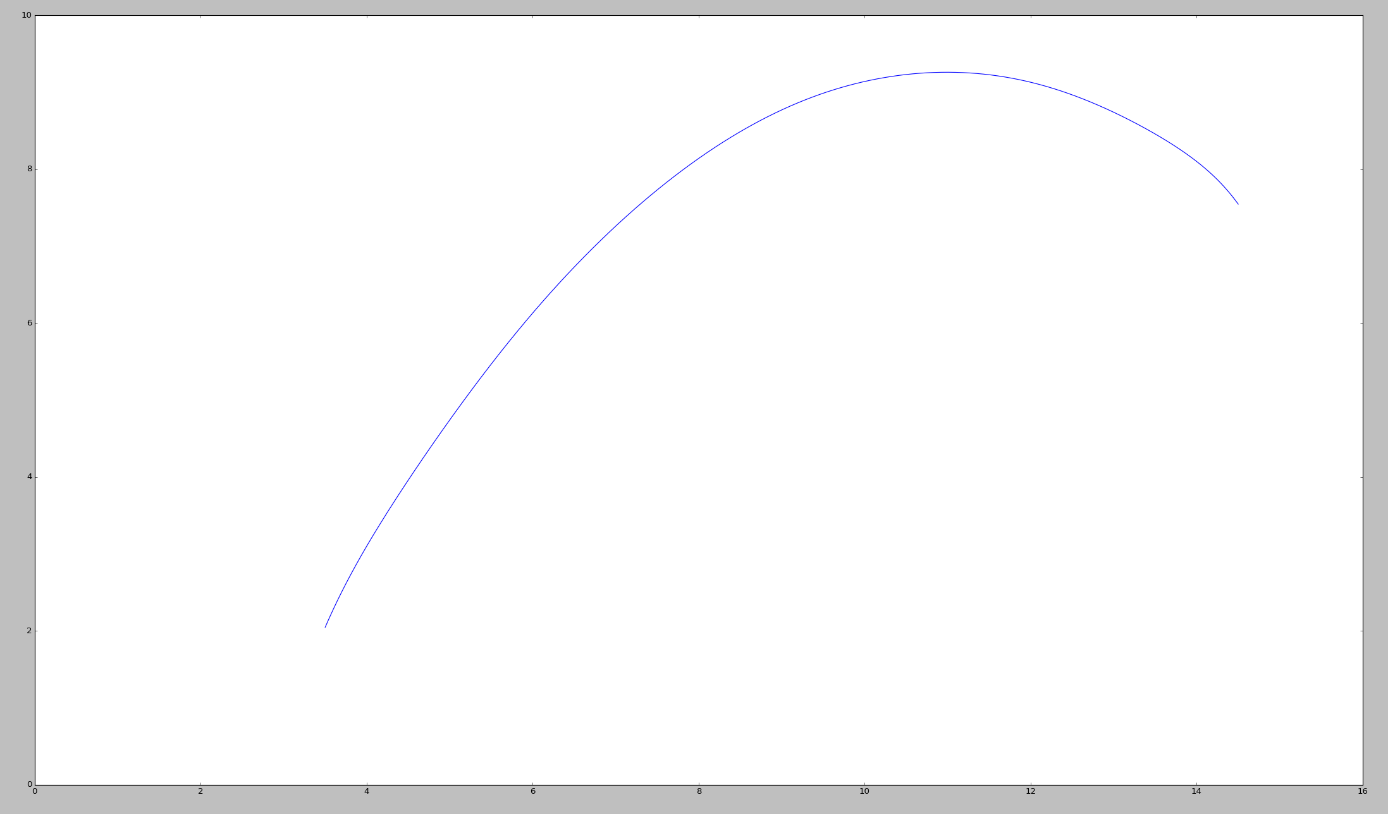
Graphique : Les graphiques ont été réalisé à partir du langage de programmation python celui-ci assurant une meilleure précision qu’un tableur tel que Excel.

Il est également à noter que, étant identiques, seul un des graphiques relatifs aux deux méthodes est présent pour chaque série de données. Cela confirme par ailleurs l’unicité du polynôme découvert.

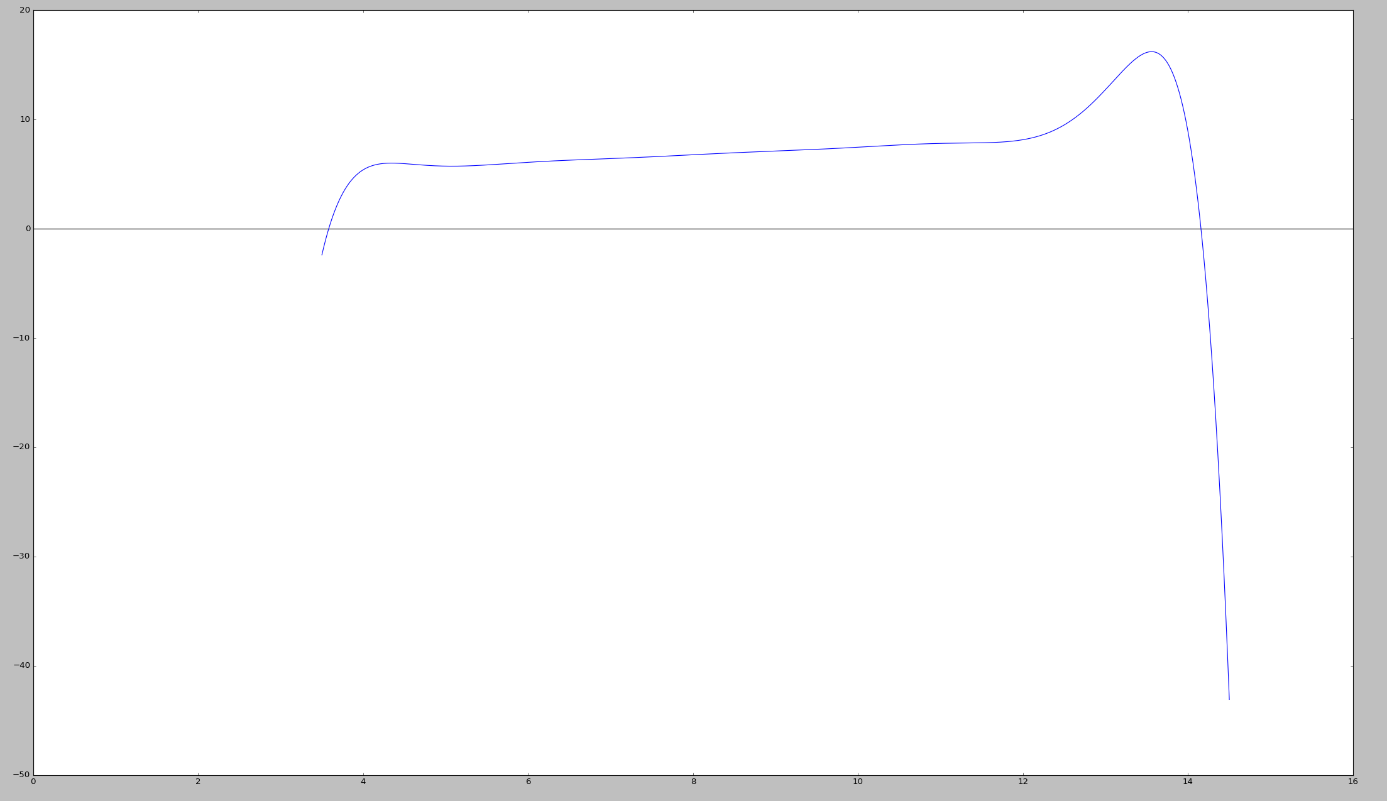
Graphique série sujet 3.1 (20 pts) :



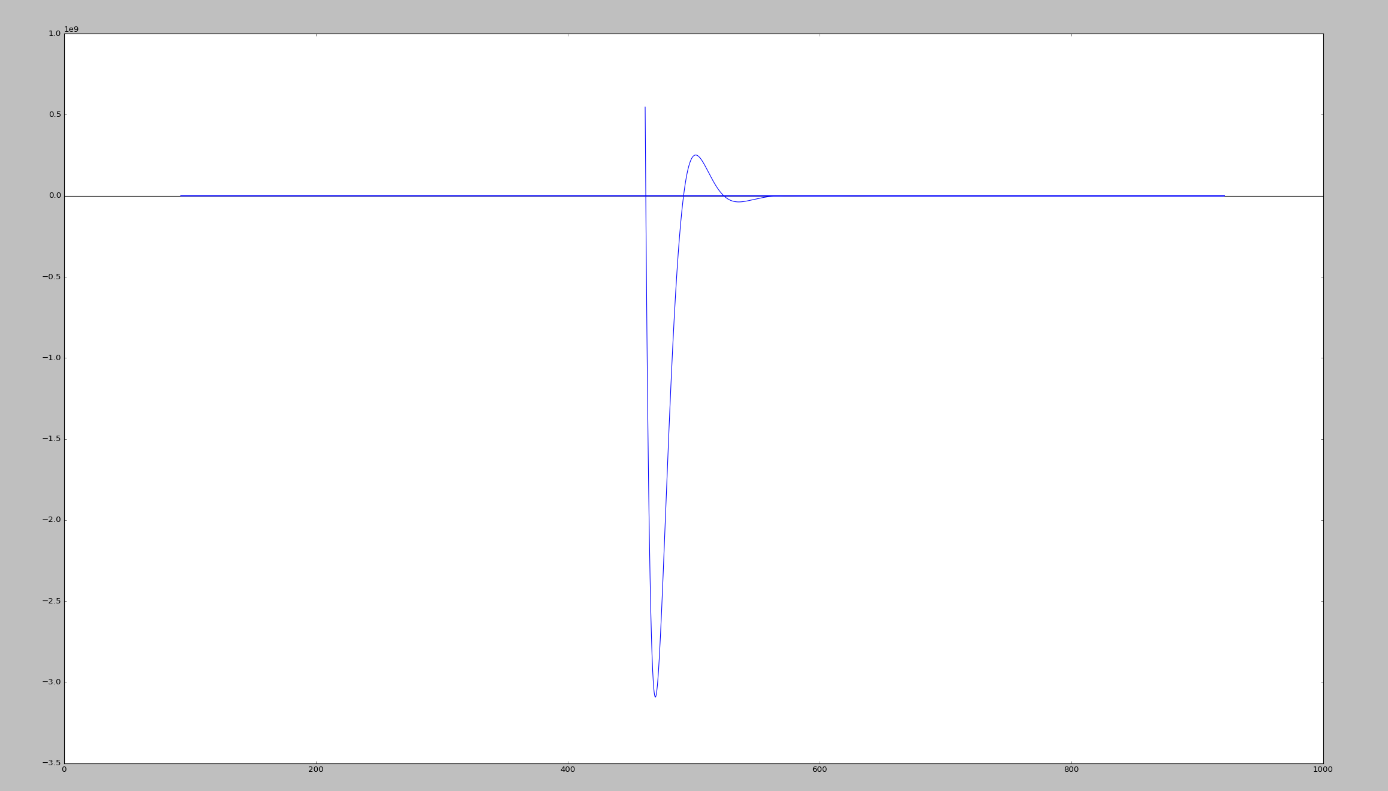
Graphique série sujet 3.2.1 (11 pts) :



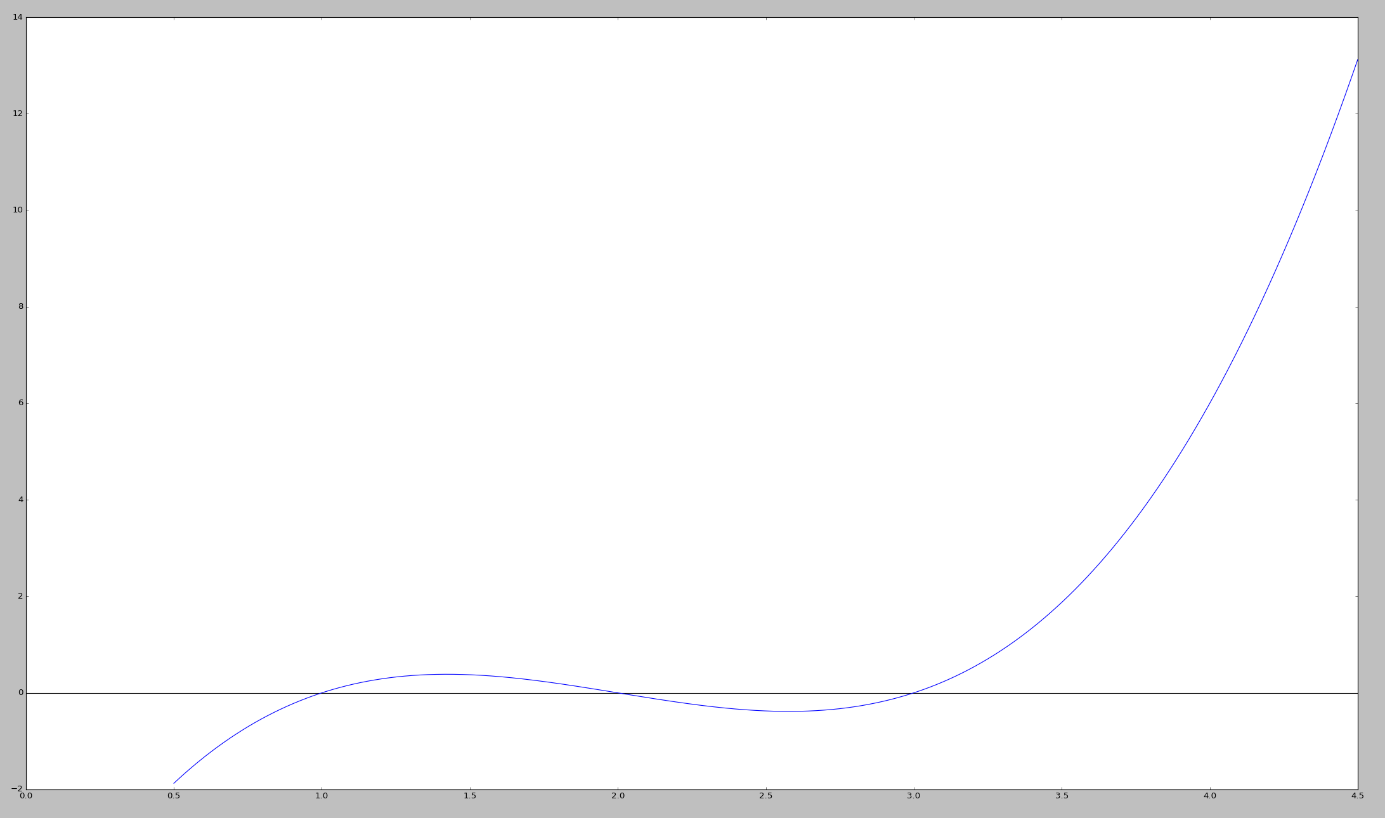
Graphique série sujet 3.2.2 (11 pts) :



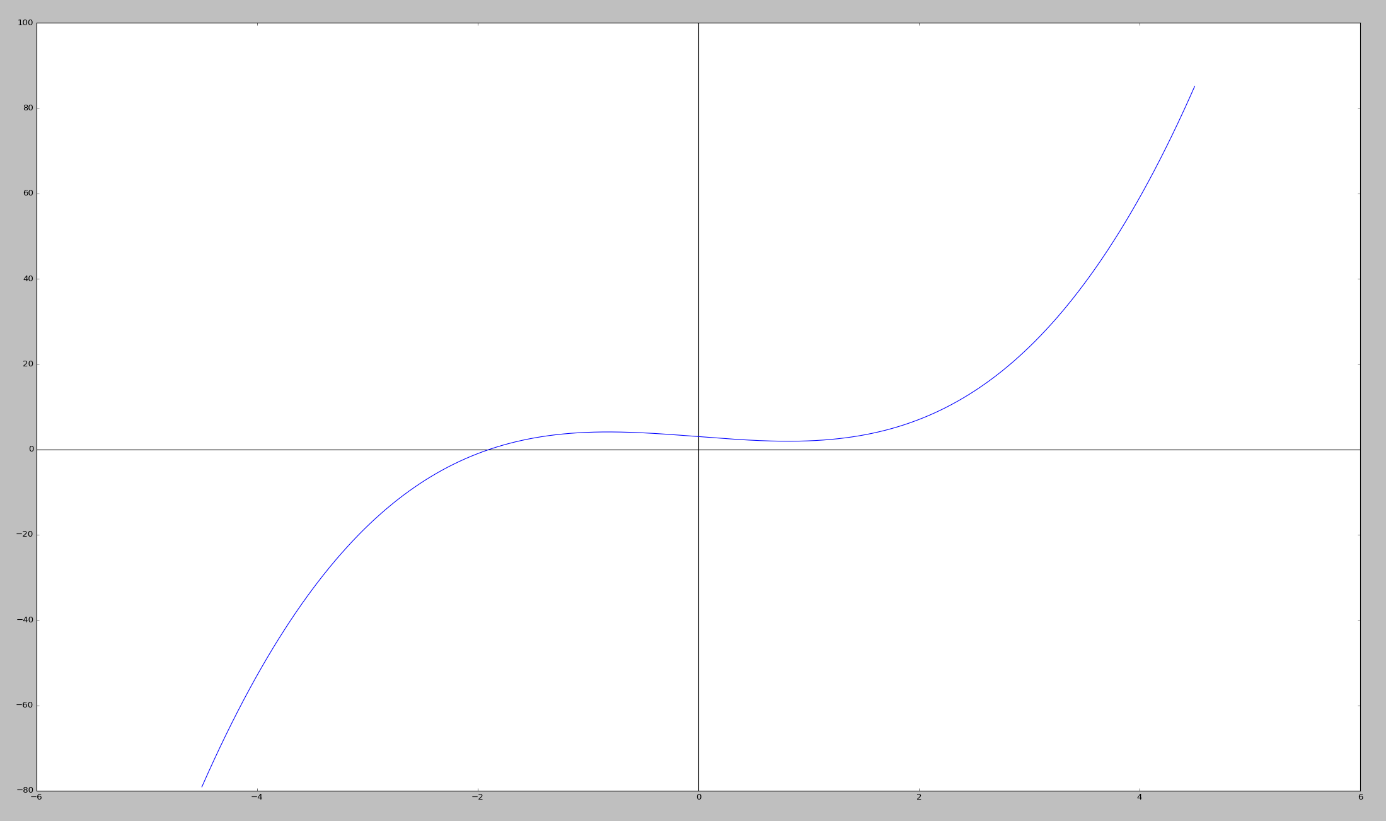
Graphique série sujet 3.3 (21 pts) :



Graphique série personnelle 1 (4 pts) :



Graphique série personnelle 2 (6 pts) :



1. Commentaires des jeux d’essais :

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Nombre de points dans la série de données | Lagrange (Clocks processeur / Octets alloués) | Newton (Clocks processeur / Octets alloués) |
| 4 | 466/28 | 179/252 |
| 6 | 2936/28 | 816/460 |
| 11 | 11065/28 | 3081/1260 |
| 11 | 10865/28 | 3176/1260 |
| 20 | 130047/28 | 32978/3708 |
| 21 | 1680034/28 | 431363/4060 |

Grâce au tableau ci-dessus ; on peut noter certains points :

* Pour la méthode de Lagrange lorsque le nombre de points augmente, le temps nécessaire à la résolution augmente de manière exponentielle tandis que le nombre d’octets alloués reste stable. En effet, il n’est pas nécessaire de stocker à un moment donné des informations contrairement à la méthode de Newton notamment à cause des différences divisées.
* Pour la méthode de Newton lorsque le nombre de points augmente le temps nécessaire à la résolution augmente également de manière exponentielle. Le nombre d’octets alloués augmente identiquement à cause notamment de l’espace mémoire consommé par les différences divisées comme cité plus haut.
* Nous pouvons donc affirmer que la méthode de Newton est nettement plus rapide que la méthode de Lagrange mais que celle-ci demande à contrario plus de mémoire car elle nécessite l’allocation de tableaux pour la résolution.

1. Conclusion :

La méthode de newton reste la plus efficace pour trouver les interpolés. Cependant il faut tout de même prendre garde à la mémoire que requiert celle-ci. Il peut être en effet plus judicieux de choisir la méthode de Lagrange pour un nombre de points immense pour éviter d’utiliser une quantité trop élevée de mémoire qui pourrait soit amener un plantage, soit ralentir l’ordinateur.

Nous pouvons également remarquer grâce aux graphiques que lorsque le nombre de points augmente et que, a fortiori, le degré du polynôme augmente, des oscillations apparaissent. Pour éviter cela d’autres méthodes d’interpolation existent…