1 Splines

1.1 Polynômes de degré 1

Entre (x_0, y_0) et (x_1, y_1) :

$$f(x) = m(x - x_0) + y_0$$
 $m = \frac{y_0 - y_1}{x_0 - x_1}$

Bonne approximation mais points anguleux

1.2 Polynômes de degré 2

$$s_0(x_1) = s_1(x_1) = y_1$$
 $s'_0(x_1) = s'_1(x_1)$
 $s_1(x_2) = s_2(x_2) = y_2$ $s'_1(x_2) = s'_2(x_2)$

$$s_0(x_0) = y_0$$
 $s_n(x_{n+1}) = y_{n+1}$

3n-1 conditions pour 3n inconnues. Un degré de liberté : $s'_0(x_0)$

1.3 Polynômes de degré 3

$$s_0(x_1) = s_1(x_1) = y_1$$
 $s_0'(x_1) = s_1'(x_1)$ $s_0''(x_1) = s_1''(x_1)$ $s_1(x_2) = s_2(x_2) = y_2$ $s_1'(x_2) = s_2'(x_2)$ $s_1''(x_2) = s_2''(x_2)$

$$s_0(x_0) = y_0$$
 $s_n(x_{n+1}) = y_{n+1}$

4n-2 conditions pour 4n inconnues.

$$s_0''(x_0) = s_{n-1}''(x_n) = 0 \longrightarrow$$
 spline naturelle

Chaque segment est donné par

$$s_i(x) = a_i(x - x_i)^3 + b_i(x - x_i)^2 + c_i(x - x_i) + d_i$$

On trouve ensuite les coefficients pour chacun avec

$$\begin{cases}
 a_i &= \frac{1}{6h} \left(y_{i+1}'' - y_i'' \right) \\
 b_i &= \frac{1}{2} y_i'' \\
 c_i &= \frac{1}{h} \left(y_{i+1} - y_i \right) - \frac{1}{6} h \left(y_{i+1}'' + 2 y_i'' \right) \\
 d_i &= y_i
\end{cases}$$

$$\begin{pmatrix} 4 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 4 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 4 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1'' \\ y_2'' \\ y_3'' \\ y_4'' \end{pmatrix} = \frac{6}{h^2} \begin{pmatrix} y_2 - 2y_1 + y_0 \\ y_3 - 2y_2 + y_1 \\ y_4 - 2y_3 + y_2 \\ y_5 - 2y_4 + y_3 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} y_0'' \\ 0 \\ 0 \\ y_5'' \end{pmatrix}$$

Note:

$$\begin{pmatrix} 4 & 1 & 0 \\ 1 & 4 & 1 \\ 0 & 1 & 4 \end{pmatrix}^{I} = \frac{1}{56} \begin{pmatrix} 15 & -4 & 1 \\ -4 & 16 & -4 \\ 1 & -4 & 15 \end{pmatrix}$$

1.3.1 Erreur

f(x) doit être 4 fois continûment dérivable et les points équidistants

$$|f(x) - s(x)| \le C_0 h^4 \max_{\zeta \in I} |f^{(4)}(\zeta)|$$

$$|f'(x) - s'(x)| \le C_1 h^3 \max_{\zeta \in I} |f^{(4)}(\zeta)|$$

$$|f''(x) - s''(x)| \le C_2 h^2 \max_{\zeta \in I} |f^{(4)}(\zeta)|$$

$$|f'''(x) - s'''(x)| \le C_3 h^1 \max_{\zeta \in I} |f^{(4)}(\zeta)|$$

$$x \ne x_0, x_1, \dots$$

1.3.2 Courbes paramétrique

Faire une spline pour chaque coordonnée (x, y, etc...) en fonction de t. Possibilité de faire une approximation

$$t_{i+1} - t_i \approx \text{distance entre } (x_i, y_i) \text{ et } (x_{i+1}, y_{i+1})$$