

# L'interpolation polynomiale

Le calcul d'un polynôme

## Evaluation d'un Polynôme

Considérons un polynôme de degré  $n$  défini par ses  $n + 1$  coefficients  $a_i$ :

$$A(X) = \sum_{i=0}^n a_i X^i$$

```
double evalpol(double x, double *pol, int n)
{
    double y;
    int i;
    y = pol[0];
    for(i=1; i<=n; i++)
        y = y + pol[i]*pow(x, i);
    return y;
}
```

## Un peu mieux

Considérons un polynôme de degré  $n$  défini par ses  $n + 1$  coefficients  $a_i$ :

$$A(X) = \sum_{i=0}^n a_i X^i$$

```
double evalpol(double x, double *pol, int n)
{
    double y, aux;
    int i;
    y = pol[0];
    aux = 1;
    for(i=1; i<=n; i++)
    {
        aux *= x;
        y = y + pol[i]*aux;
    }
    return y;
}
```

## Schéma de Horner du premier ordre

Considérons un polynôme de degré  $n$  défini par ses  $n + 1$  coefficients  $a_i$ :

$$A(X) = \sum_{i=0}^n a_i X^i$$

Nous avons

$$A(X) = (\dots(a_n.X + a_{n-1}).X + \dots + a_3).X + a_2).X + a_1).X + a_0$$

$$A(X) = (\dots(a_n.X + a_{n-1}.)X + \dots + a_3).X + a_2).X + a_1).X + a_0$$

Une pile

	<i>op</i>
	<i>b</i>
	<i>a</i>
:	
:	
:	
:	
:	
:	

	<i>a op b</i>



$\leftarrow a_n$   
 $\leftarrow X$   
 $\leftarrow " * "$   
 $\leftarrow a_{n-1}$   
 $\leftarrow " + "$   
 $\leftarrow X$   
 $\leftarrow " * "$   
 $\leftarrow a_{n-2}$   
 $\leftarrow " + "$   
 $\vdots$   
 $\leftarrow a_1$   
 $\leftarrow " + "$   
 $\leftarrow X$   
 $\leftarrow " * "$   
 $\leftarrow a_0$   
 $\leftarrow " + "$

## Le code C

*n* est le degré du polynôme.

```
double horner(double *a, double x, int n)
{
    double y;
    int i;
    y = a[n];
    for(i=n-1; i>=0; i--)
        y = y*x + a[i];
    return y;
}
```

## Exemple

$$A(X) := 2 * X^4 - 3 * X^3 - 5 * X^2 - 4 * X + 1 \text{ en } X = 3$$

- ▶  $Y \leftarrow 2 * 3$
- ▶  $Y \leftarrow 6 - 3$
- ▶  $Y \leftarrow 3 * 3$
- ▶  $Y \leftarrow 9 - 5$
- ▶  $Y \leftarrow 4 * 3$
- ▶  $Y \leftarrow 12 - 4$
- ▶  $Y \leftarrow 8 * 3$
- ▶  $Y \leftarrow 24 + 1 = 25$

## Schéma de Horner du second ordre

On sépare les indices pairs des indices impairs.

$$\begin{aligned} A(X) &= \sum_{i=0}^n a_i X^i \\ &= \sum_{i=0}^{\lceil n/2 \rceil} a_{2i} X^{2i} + X \cdot \sum_{i=0}^{\lceil (n-1)/2 \rceil} a_{2i+1} X^{2i} \\ &= A_0(X^2) + X \cdot A_1(X^2) \end{aligned}$$

$\lceil k \rceil$  est la partie entière de  $k$ .

Facilite une approche parallélisable

Efficace s'il faut calculer  $P(x)$  et  $P(-x)$

On veut évaluer

$$a_5 \cdot x^5 + a_4 \cdot x^4 + a_3 \cdot x^3 + a_2 \cdot x^2 + a_1 \cdot x^1 + a_0$$

On somme les puissances impaires dans  $y_i$  et les paires dans  $y_p$ .

$$\begin{aligned}y_i &\leftarrow a_5 \Rightarrow y_i \leftarrow y_i \cdot x^2 \Rightarrow y_i \leftarrow y_i + a_3 \Rightarrow y_i \leftarrow y_i \cdot x^2 \Rightarrow y_i \leftarrow y_i + a_1 \\y_p &\leftarrow a_4 \Rightarrow y_p \leftarrow y_p \cdot x^2 \Rightarrow y_p \leftarrow y_p + a_4 \Rightarrow y_p \leftarrow y_p \cdot x^2 \Rightarrow y_p \leftarrow y_p + a_0\end{aligned}$$

Si on veut évaluer

$$a_6 \cdot x^6 + a_5 \cdot x^5 + a_4 \cdot x^4 + a_3 \cdot x^3 + a_2 \cdot x^2 + a_1 \cdot x^1 + a_0$$

On se ramène au cas précédent en posant  $a_7 = 0$ .

## Le code C

```
double horner2(double *a, double x, int n)
{
    double yi, yp, x2;
    int i;
    x2 = x*x;
    if (n%2 != 0) // ou "if (n/2)"
        { yi = a[n]; yp = a[n-1]; i = n-2; }
    else
        { yi = 0; yp = a[n]; i = n-1; };
    for(; i >= 0; i -= 2)
    {
        yi = yi*x2 + a[i];
        yp = yp*x2 + a[i-1];
    };
    return yp + x*yi;
}
```

## Evaluation d'un puissance $X^n$

$$n = \sum_{i=0}^k n_i 2^i = (\dots (2+n_{k-1}) * 2 + \dots + n_1) * 2 + n_0, n_i = 0 \text{ ou } 1 \text{ et } n_k = 1$$

$\Rightarrow$

$$X^n = (\dots (X^2 \times X^{n_{k-1}})^2 \times \dots \times X^{n_1})^2 \times X^{n_0}$$

Entrée  $X \in \mathbb{R}$  et un entier  $n = \sum_{i=0}^k n_i 2^i$

Sortie  $p = X^n$

Corps  $p \leftarrow X$

Pour  $i = k - 1$  à 0 faire

$$p \leftarrow p * p$$

si  $n_i = 1$  alors  $p \leftarrow p * X$

## Stockage d'un polynôme

1. stockage des  $n + 1$  coefficients dans un tableau de dimension  $n + 1$ .  
On parle de *représentation dense*.
2. On stocke les couples (coefficients, indice)  
On parle de *représentation creuse*.

Exemple :  $P(X) = 7.X^{20} - 3.X^{14} + 10.X^8 + 5.x^2 - 1$

Stockage 1 :  $(7, 0, 0, 0, 0, 0, -3, 0, 0, 0, 0, 0, 10, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 5, 0, -1)$

Stockage 2 :  $((7, 20), (-3, 14), (10, 8), (5, 2), (-1, 0))$

Fin

## Le polynôme interpolateur de Lagrange

Soit une fonction réelle  $f$  sur un intervalle  $I = [a, b]$  et  $n + 1$  points deux à deux distincts  $x_i, i = 0..n$  de  $I$  alors

**Théorème :** Il existe un unique polynôme  $P_I(X)$  de degré inférieur ou égal à  $n$  tel que

$$\forall 0 \leq i \leq n, P_f(x_i) = f(x_i).$$

Il est défini par

$$P_f(X) = \sum_{i=0}^n f(x_i).L_i(X)$$

avec

$$L_i(X) = \frac{\prod_{j=0, \neq i}^n (X - x_j)}{\prod_{j=0, \neq i}^n (x_i - x_j)}$$

C'est le *polynôme interpolateur de Lagrange*.

## Démonstration

Remarquons d'abord que  $L_i(x_j) = \delta_{ij}$ . En effet :

$$L_i(x_j) = \frac{\prod_{k=0, k \neq i}^n (x_j - x_k)}{\prod_{k=0, k \neq i}^n (x_i - x_k)} = \delta_{ij}$$

donc

$$P_f(x_i) = \sum_{k=0}^n f(x_k) \cdot L_k(x_i) = f(x_i)$$

Si  $\exists Q \in \mathbb{R}[x]$  de degré au plus  $n$  tel que

$\forall 0 \leq i \leq n, Q(x_i) = f(x_i)$  alors

$$\forall 0 \leq i \leq n, (Q - P_f)(x_i) = 0$$

donc  $Q - P_f$  est un polynôme de degré inférieur ou égal à  $n$  qui admet  $n + 1$  racines donc  $Q - P_f = 0$  donc  $P_f$  est unique.

## Calcul de l'erreur

**Théorème :** Soit  $f$  une fonction  $C^{n+1}$  sur  $[a, b]$  et  $n + 1$  points  $(x_0, x_1, \dots, x_n)$  de  $I$ . Soit  $P_f$  le polynôme interpolateur de Lagrange sur les  $x_i$ . Alors

$\forall x \in [a, b], \exists c \in [a, b]$  tel que

$$f(x) - P_f(x) = \frac{f^{(n+1)}(c)}{(n+1)!} \cdot \prod_{i=0}^n (x - x_i)$$

*Remarque :* rien ne garantit que l'erreur tende vers 0 quand  $n$  tend vers  $+\infty$ .

## Démonstration

Soit  $x_t \in [a, b]$  tel que  $\forall 0 \leq i \leq n, x_t \neq x_i$  alors  $\exists A \in \mathbb{R}$  tel que

$$g(x_t) = f(x_t) - P_f(x_t) - \frac{A}{(n+1)!} \cdot \prod_{i=0}^n (x_t - x_i) = 0$$

donc  $g(x) = f(x) - P_f(x) - \frac{A}{(n+1)!} \cdot \prod_{i=0}^n (x - x_i)$  admet  $x_0, x_1, \dots, x_n, x_t$  comme racines soit  $n + 2$  racines.

En appliquant le théorème de Rolle à  $g(x)$  et à ses dérivées successives,  $g^{(n+1)}(x)$  admet une racine dans  $[a, b]$ . Or

$$g^{(n+1)}(x) = f^{(n+1)}(x) - A$$

cqfd.

## Calcul du polynôme de Lagrange

Soit  $P_f(X) = a_n \cdot x^n + a_{n-1} \cdot X^{n-1} + \dots + a_1 \cdot X + a_0$ ,

$$\forall 0 \leq i \leq n, P_f(x_i) = f(x_i) = y_i$$

$\Leftrightarrow$

$$\underbrace{\begin{pmatrix} 1 & x_0 & \dots & x_0^n \\ 1 & x_1 & \dots & x_1^n \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & x_n & \dots & x_n^n \end{pmatrix}}_V \times \underbrace{\begin{pmatrix} a_0 \\ a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix}}_P = \underbrace{\begin{pmatrix} y_0 \\ y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}}_Y$$

$V$  est une matrice de Vandermonde. Sur ordinateur, on résout le système linéaire.

À la main, on peut résoudre le système linéaire ou utiliser la formule

$$P_f(X) = \sum_{i=0}^n f(x_i) \cdot L_i(X)$$

Fin

## Le polynôme des moindres carrés

## Le problème d'interpolation

Une fonction  $f$  est définie sur un intervalle  $I = [a, b]$  et connue en  $n + 1$  points  $(x_0, x_1, \dots, x_n)$  de  $I$ . On cherche à approcher  $f$  sur  $I$  par un polynôme  $P$  en minimisant une norme :

$$\underset{x \in [a, b]}{\text{Sup}} |f(x) - P(x)|$$

$$\sum_{k=0}^n (f(x_k) - P(x_k))^2$$

$$\frac{1}{b-a} \int_a^b (f(x) - P(x))^2 dx$$

On va s'intéresser à  $\sum_{k=0}^n (f(x_k) - P(x_k))^2$  et on cherche une solution dans  $\mathbb{R}_p[X]$ , ensemble des polynômes réels de degré inférieur ou égal à  $p$ .

## Cas où $p < n$

L'objectif est de minimiser  $v(P) = \sum_{k=0}^n (f(x_k) - P(x_k))^2$  sur  $\mathbb{R}_p[X]$ .

*Remarque : Si  $p \geq n$ , la solution est le polynôme interpolateur de Lagrange.*

Soit  $\langle P|Q \rangle = \sum_{i=0}^n P(x_i)Q(x_i)$ . C'est un produit scalaire sur  $\mathbb{R}_n[X]$  (forme bilinéaire symétrique définie positive) :

$$\langle P|Q \rangle = \langle Q|P \rangle$$

$$\langle \lambda_1.P_1 + \lambda_2.P_2|Q \rangle = \lambda_1. \langle P_1|Q \rangle + \lambda_2. \langle P_2|Q \rangle \text{ (idem à droite)}$$

$$\langle P|P \rangle > 0 \text{ si } P \neq 0$$

Si  $p < n$  alors  $\mathbb{R}_p[X]$  est un sous espace vectoriel de  $\mathbb{R}_n[X]$ .

Si  $P_f(X)$  est le polynôme interpolateur de  $f$  sur les  $x_i$  alors

$$v(P) = \sum_{k=0}^n (f(x_k) - P(x_k))^2 = \sum_{k=0}^n (P_f(x_k) - P(x_k))^2 = \langle P_f - P | P_f - P \rangle$$

Si  $p < n$  alors  $\mathbb{R}_p[X]$  est un sous espace vectoriel de  $\mathbb{R}_n[X]$ .

Si  $P_f(X)$  est le polynôme interpolateur de  $f$  sur les  $x_i$  alors

$$v(P) = \sum_{k=0}^n (f(x_k) - P(x_k))^2 = \sum_{k=0}^n (P_f(x_k) - P(x_k))^2 = \langle P_f - P | P_f - P \rangle$$

**Théorème :** Si  $P_f(X)$  est le polynôme interpolateur de Lagrange de  $f$  sur les  $x_i$ , le polynôme  $P_m$  qui minimise  $v(P)$ , dit *polynôme des moindres carrés*, est la projection orthogonale de  $P_f$  sur  $\mathbb{R}_p[X]$  relativement au produit scalaire  $\langle P | Q \rangle = \sum_{i=0}^n P(x_i)Q(x_i)$ .

## Construction du polynôme des moindres carrés

On commence par construire une base orthonormée  $Y_i$  pour le produit scalaire  $\langle P|Q \rangle = \sum_{i=0}^n P(x_i)Q(x_i)$  à partir de la base canonique  $X^i$  (procédé d'orthonormalisation de Gram-Schmidt).

On commence par  $Y_0$  et  $Y_0 = \frac{1}{\sqrt{n+1}}$

$Y_1$  doit vérifier  $\langle Y_1 | Y_0 \rangle = 0$  et  $\langle Y_1 | Y_1 \rangle = 1$  donc si  $Z_1 = X - \langle X | Y_0 \rangle . Y_0$

$$Y_1 = Z_1 / \|Z_1\|$$

Si  $Y_0, Y_1, \dots, Y_{k-1}$  sont construits,

Soit  $Z_k = X^k - \sum_{i=0}^{k-1} \langle Y_i | X^k \rangle . Y_i$ , alors

$$Y^k = Z_k / \|Z_k\|$$

Au final

$$P_m = \sum_{i=0}^p \langle P_f | Y_i \rangle . Y_i$$

## Le code C

On a besoin de

```
float horner(float *pol, float x, int n)
{
    float y;
    .....
    return y;
}

float prodscal(float *p, int np, float *q, int nq, float *x, int n)
{
    float y=0;
    for(i = 0; i <= n; i++)
        y += horner(p, x[i], np) * horner(q, x[i], nq);
    return y;
}

float prodscal2(float *p, int np, int k, float *x, int n)
{
    float y=0;
    for(i = 0; i <= n; i++)
        y += horner(p, x[i], np) * pow(x[i],k);
    return y;
}
```

## Le code C : le calcul des $Y_k$

$$Z_k = X^k - \sum_{i=0}^{k-1} \left\langle Y_i | X^k \right\rangle . Y_i \text{ et } Y^k = Z_k / \|Z_k\|$$

Les  $Y_k$  sont stockés comme les lignes d'une matrice à  $p$  lignes et  $n$  colonnes définie comme un vecteur.

```
float *y
*y = 1.0/sqrt(n+1);
for(k = 1; k <= p; k++)
{
    for(j = 0; j < k; j++)
        *(y + n*k + j) = 0;
    *(y + n*k + k) = 1
    for(i = 0; i <= k; i++)
    {
        aux = prodscal2(y + n*i, i, k, x, n);
        for (j = 0; j < k; j++)
            *(y + n*k + j) -= aux * *(y + n*i + j)
    }
    aux = sqrt(prodscal(y + n*k, k, y + n*k, k, x, n));
    for(j = 0; j <= k; j++)
        *(y + n*k + j) /= aux;
}
```

## Le code C : le calcul de $P_m$

$$P_m = \sum_{i=0}^p \langle P_f | Y_i \rangle . Y_i$$

```
//Calcul de P_f
.....
for(i = 0; i <= p; i++)
{
    aux = prodscal(pf, n, *(y + n*i), i, x, n);
    for(j = 0; j <= p; j++
        *(p+j) += aux * *(y + n*i + j);
}
```

Fin