M66, Modélisation et analyse numérique

TP1 : Interpolation polynomiale

Vous êtes invités à télécharger le fichier `tp1_fonction.sci` à partir de moodle, puis de le compléter au fur et à mesure avec les nouvelles procédures. Pour chaque exercices il va falloir créer un fichier, `tp1_exo1.sce`, `tp1_exo2.sce` et `tp1_exo3.sce`, comportant les lignes de code correspondant à la résolution de l'exercice et incluant au début le fichier `tp1_fonction.sci` et les autres initialisations habituelles (`clear`,`clc`,...).

En cas de blocage, commencez toujours par regarder l'aide ou sur Google !!

Présentation et indications

Soient $n+1$ points distincts $(x_i)_{0\leq i\leq n}$ de $\mathbb{R}$, et f une fonction réelle définie en chacun de ces points. Nous cherchons à construire le polynôme d'interpolation de Lagrange p_n de degré au plus égal à n tel que $p_n(x_i) = f(x_i)$ pour $0 \leq i \leq n$. On exprime ce polynôme dans sa base de Newton, sous la forme :

$$p_n(x) = f[x_0] + \sum_{i=1}^{n} f[x_0, \dots, x_i] \prod_{k=0}^{i-1} (x - x_k).$$

L'année dernière, en L2, vous avez déjà travaillé sur ce problème en Scilab. Pour ne pas devoir refaire le même travail, on vous fournit dans le fichier `tp1_fonction.sci` deux fonctions :

a) `function [cfs]=DiffDiv(xdata,ydata)` qui à partir des points $\{x_0, \dots, x_n\}$ contenus dans `xdata` et des valeurs de la fonctions $\{f(x_0), \dots, f(x_n)\}$ contenus dans `ydata`, retourne les différences divisée `cfs`$= \{f[x_0], \dots, f[x_0, \dots, x_n]\}$.

b) `function [y]=HornerNewton(cfs,xdata,t)` qui à partir des différences divisée `cfs` et les points `xdata`, retourne la valeur du polynôme d'interpolation évalué au point `t`.

Exercices

Exercice 1 (Vérification de l'interpolation)

a) Commencer par crée le fichier `tp1_exo1.sce` qui sera initialisé par les commandes suivantes : `clc`, `clear`, `xdel(winsid())`, `exec('tp1_fonctions.sci')`. Commenter ces commandes.

b) Créer dans ce même fichier la fonction polynomiale $f_1(x) = x^2 + 2x$, nommée `f1`. Puis vérifier qu'elle fonctionne.

c) Dans le fichier `tp1_fonction.sci` créer la procédure

```
function PlotFunction(f,a,prec)
```

qui trace la fonction `f` sur l'intervalle `[-a,a]` avec un pas de précision `prec`. Tester cette procédure (dans `tp1_exo1.sce`) avec la fonction f_1.

d) Dans le fichier `tp1_fonction.sci` créer la procédure

```
function PlotInterpUnif(f,a,k,prec)
```

qui trace, avec un pas de précision `prec`, le polynôme d'interpolation uniforme[1] de degré au plus `k` de `f` sur l'intervalle `[-a,a]`.

e) Sur la même figure tracer la fonctions f_1 sur $[-3, 3]$ et ces polynômes d'interpolation uniforme p_k de degré majoré par $k = 0, .., 10$. Que constaté-vous ?

f) Écrire un test qui imprime le degré du polynôme p_{10}. Pour cela on peut ce servir des fonctions `find`, `max`, et `sprintf`.

On vous rappelle qu'un nombre très petit (voir la constante `%eps`*) en analyse numérique est considéré comme* 0.

Exercice 2 (Phénomène de Runge)

Soit $f \in \mathcal{C}^{n+1}([a, b])$. On rappelle le résultat :

$$\forall x \in [a, b], \exists\, \zeta \in [a, b]\ ;\ f(x) - p_n(x) = \frac{f^{(n+1)}(\zeta)}{(n+1)!} \prod_{i=0}^{n} (x - x_i).$$

a) Dans le fichier `tp1_fonction.sci` créer la procédure

```
function PlotErrInterpUnif(f,a,deg,prec)
```

qui calcul l'erreur $\|f - p_k\|_\infty$ d'interpolation sur `[-a,a]`, en utilisant la fonction `norm` avec un pas de précision `prec`, pour les degrés k prescrits dans le vecteurs `deg`. Puis tracer ces erreurs en fonctions du degré.

---

[1] c'est-à-dire, dont les points d'interpolations sont équidistants.

Par exemple la commande `PlotErrInterpUnif(f,3,[10 :20],.1)` doit calculer et tracer les erreurs d'approximation (calculés avec un pas de précision `.1`) de `f` sur `[-3,3]` par les polynômes $p_{10}, \ldots, p_{20}$.

b) Créer la fonction $f_2(x) = \sin(\pi x)$, appelé `f2`, dans le fichier `tp1_exo2.sce`. N'oublier pas d'initialiser ce fichier au début, comme vous l'avez fait pour `tp1_exo1.sce`.

c) Tracer cette fonction sur $[-2, 2]$ ainsi que ces interpolations pour les degrés $k = 20, \ldots, 30$ sur le même graphique.

d) Tracer l'erreur d'interpolation uniforme de f_2 pour les degrés $[0, 1, \ldots, 50]$. Est-ce prévisible ? Quelle est le résultat théorique qu'on peut annoncer.

e) Soit $f_3 = \frac{1}{1+x^2}$. Refaire les même calculs que pour f_2.

f) Puis élargir l'intervalle de $[-2, 2]$ à $[-5, 5]$. Que constate t-on ? Comment l'expliquer ?

Exercice 3 (Abscisses de Tchebychev)

Étant donné un entier $n \in \mathbb{N}^*$ et un intervalle $[a, b]$, on rappelle que les n abscisses de Tchebychev dans $[a, b]$ sont donnés par :

$$x_i = \frac{a+b}{2} + \frac{b-a}{2}\hat{x}_i, \text{ où } \hat{x}_i = \cos\left(\frac{(2i+1)}{2n}\pi\right), \quad i = 0, ..., n-1.$$

a) Dans le fichier `tp1_fonction.sci` créer la procédure

```
function [v]=tcheb(a,b,n)
```

qui renvoie les `n` abscisses de Tchebychev dans `[a,b]`.

b) Modifier (copier/coller + renommer + modifier) les fonctions

`PlotInterpUnif` $\longrightarrow$ `PlotInterpTcheb`

`PlotErrInterpUnif` $\longrightarrow$ `PlotErrInterpTcheb`

de sorte que l'interpolation se fasse au niveau des abscisses de Tchebychev.

c) Étudier comme dans l'exercice précédent la convergence des interpolations de Tchebychev pour la fonction f_3. Que constatez-vous ?