ECN 6338 Cours 6

Approximation de fonctions

William McCausland

2025-10-09

Survol du cours 6

Approximations locales, basées sur les dérivées en un seul point

- Approximation de Taylor
- Approximation de Padé

Expansions basées sur les évaluations sur une grille de points

- Approximation linéaire par morceaux
- Approximation de Bernstein
- Approximation spline cubique d'Hermite

Expansions basées sur les projections

Suites de polynômes orthogonaux

L'approximation (locale) de Taylor

- ▶ L'approximation d'une fonction $f(\cdot)$ est autour d'un point x_0 .
- ▶ Elle utilise la valeur $f(x_0)$ et les n premières dérivées $f'(x_0), f''(x_0), \ldots, f^{(n)}(x_0)$.
- L'approximation est

$$\hat{f}(x) = f(x_0) + \sum_{i=1}^{n} \frac{(x - x_0)^i}{i!} f^{(i)}(x_0).$$

- Les valeurs de \hat{f} et de ses n premières dérivées coïncident avec celles de f au point x_0 .
- ▶ Quel que soit l'ordre n, l'approximation demeure locale : il existe une fonction $h_n(x)$ telle que

$$f(x) - \hat{f}(x) = h_n(x - x_0) \cdot (x - x_0)^n \text{ et } \lim_{x \to x_0} h_n(x) = 0.$$

L'approximation (locale) Padé

- L'approximation Padé \hat{f} de f, comme celle de Taylor,
 - utilise la valeur de f et de ses premières n dérivées à x_0 ,
 - concorde avec f sur ces valeurs,
 - ▶ comporte n + 1 coefficients libres.
- L'approximation est une fonction rationnelle, un ratio de polynômes :

$$f(x) \approx r(x) \equiv \frac{p(x)}{q(x)} = \frac{p_0 + p_1(x - x_0) + \ldots + p_m(x - x_0)^m}{1 + q_1(x - x_0) + \ldots + q_d(x - x_0)^d},$$

où m + d = n et souvent m = d ou m = d + 1.

▶ La condition $f^i(x_0) = r^i(x_0)$, i = 0, 1, ..., m + n s'exprime aussi comme

$$p^{i}(x) - (f \cdot q)^{i}(x) = 0, \quad i = 0, 1, \dots, m + d,$$

n+1 équations pour trouver n+1=(m+1)+d coefficients.

Calcul de l'approximation Padé (2,1) de e^x autour de x=0

L'approximation r(x) est

$$r(x) = \frac{p_0 + p_1 x + p_2 x^2}{1 + q_1 x} = \frac{1 + \frac{2}{3} x + \frac{1}{6} x^2}{1 - \frac{1}{3} x}.$$

Les coefficients p_0 , p_1 , p_2 et q_1 sont donnés par

$$\begin{aligned} \left[\left(p_0 + p_1 x + p_2 x^2 \right) - e^x (1 + q_1 x) \right]_{x=0} &= p_0 - 1 = 0, \\ \left[\left(p_1 + 2 p_2 x \right) - e^x (1 + q_1 x) - e^x q_1 \right]_{x=0} &= p_1 - 1 - q_1 = 0, \\ \left[2 p_2 - e^x (1 + q_1 x) - 2 e^x q_1 \right]_{x=0} &= 2 p_2 - 1 - 2 q_1 = 0, \\ \left[-e^x (1 + q_1 x) - 3 e^x q_1 \right]_{x=0} &= -1 - 3 q_1 = 0. \end{aligned}$$

- La première équation donne $p_0 = 1$; la dernière, $q_1 = -\frac{1}{3}$.
- Ensuite, la deuxième équation donne $p_1=1+q_1=\frac{2}{3}$; la troisième, $p_2=\frac{1}{2}+q_1=\frac{1}{6}$.

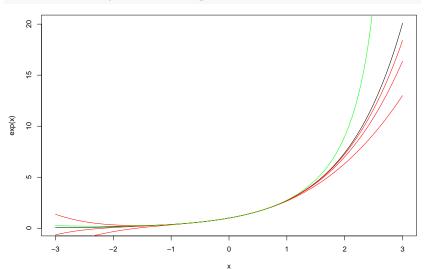
Notes sur l'approximation Padé

- L'approximation est souvent meilleure que l'approximation de Taylor en pratique.
- ▶ Il convient de prêter attention aux zéros de q(x) où l'approximation n'est pas bien définie. Dans l'exemple, q(x) n'est pas bien définie à x = 3.

Exemple I, Taylor et Padé, $f(x) = e^x$, $x_0 = 0$.

Approx. de Taylor (ordres 3, 4, 5, rouge), de Padé ((2,1), vert):

source('../Taylor_Pade_exp.R')



Exemple I, erreurs d'approximation

source('../Taylor_Pade_exp_error.R') $T_3 - \exp(x)$

Exemple II, approximation de $f(x) = \log x$ à $x_0 = 1$

L'approximation Padé d'ordre (2,1) est

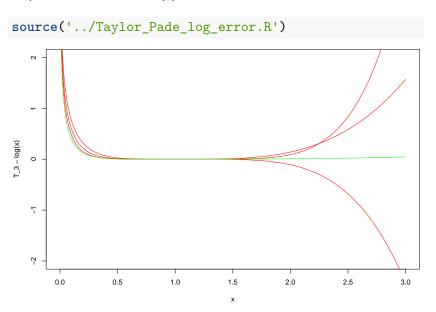
$$r(x) = \frac{-\frac{5}{2} + 2x + \frac{1}{2}x^2}{1 + 2x}.$$

Exemple II, Taylor et Padé, $f(x) = \log x$, $x_0 = 1$.

source('../Taylor_Pade_log.R') 0 0.0 0.5 1.0 1.5 2.0 2.5 3.0

х

Exemple II, erreurs d'approximation



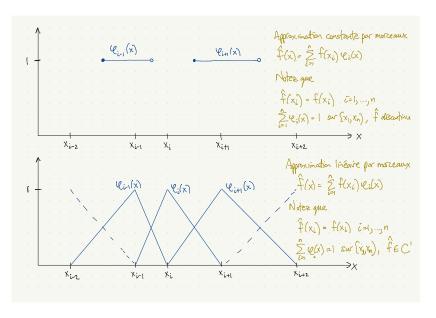
Les approximations fondée sur des évaluations en une grille

- Nous abordons maintenant les approximations fondées sur des évaluations en une grille de points :
 - approximation constante par morceaux
 - approximation linéaire par morceaux
 - approximation de Bernstein (non interpolante)
 - approximation par spline cubique d'hermite
- Les trois premiers utilisent les évaluations $f(x_1), \ldots, f(x_n)$ sur une grille x_1, \ldots, x_n et les approximations $\hat{f}(x)$ sur $[x_1, x_n]$ prennent la forme

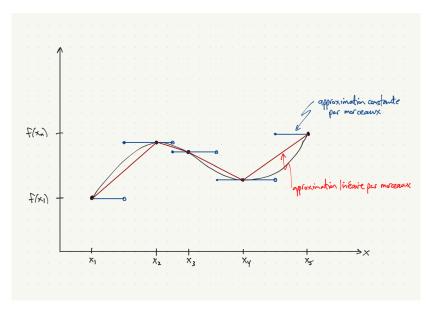
$$\hat{f}(x) = \sum_{i=1}^{n} f(x_i) \varphi_i(x).$$

- Deux propriétés possibles :
 - ▶ partition d'unité : $\sum_{i=1} \varphi_i(x) = 1$ pour $x \in [x_1, x_n)$
 - interpolation : $\hat{f}(x_i) = f(x_i)$ pour i = 1, ..., n.

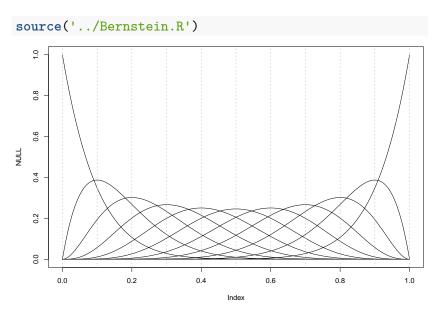
Approx. constante par morceaux et linéaire par morceaux



Approximations par morceaux



Polynômes de Bernstein d'ordre n = 10



Approximation de Bernstein

- ▶ Approximation d'une fonction continue $g: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$.
- ▶ On normalise à $f: [0,1] \to \mathbb{R}$ avec $f(x) \equiv g(a + x(b-a))$.
- L'approximation d'ordre n utilise les évaluations de f sur une grille $(0, \frac{1}{n}, \dots, \frac{n-1}{n}, 1)$.
- ► L'approximation est

$$\hat{f}_n(x) = \sum_{i=0}^n f(\frac{i}{n}) b_{i,n}(x),$$

où $b_{i,n}(x)$ est le i-ième polynôme de Bernstein de degré n:

$$b_{i,n}(x) = \binom{n}{i} x^i (1-x)^{n-i}.$$

Propriétés des approximation de Bernstein

- ▶ $b_{i,n}(x)$, i = 0, 1, ..., n est une partition d'unité sur [0, 1].
- ► Convergence uniforme : $\lim_{n\to\infty} \sup_{x\in[0,1]} |f(x) \hat{f}_n(x)| = 0$.
- \hat{f} n'est pas une interpolation de f: $\hat{f}(\frac{i}{n}) \neq f(\frac{i}{n})$ en général.
- La convergence est lente, mais les dérivées continues existantes convergent également.

Interprétations probabilistes

- $(n+1)b_{i,n}(x)$ est la densité Beta(i+1, n-i+1) sur [0,1].
- Pour $\pi_i \ge 0$, i = 0, 1, ..., n, $\sum_{i=0}^n \pi_i = 1$, la fonction suivante est une densité, un mélange de densités Beta :

$$g(x) = (n+1) \sum_{i=0}^{n} \pi_i b_{i,n}(x).$$

- Soit $G(x) = \int_0^x g(t) dt$, la fonction de répartition, un polynôme d'ordre n+1.
- Pour une fonction de répartition parmétrique F(x) sur $(-\infty, \infty)$, H(x) = G(F(x)) est une autre fonction de répartition sur $(-\infty, \infty)$.
- ▶ La densité est h(x) = g(F(x))f(x).
- ▶ Spécifier F et G revient à définir une loi non paramétrique, une perturbation flexible de la loi avec fonction de répartition F(x).

Approximation de $g(x) = e^x$ sur l'intervalle [-2, 2]

Valeurs de f et de q sur la grille

x < -2 + 4*t

f grid <- f(t)

```
# On normalise la fonction g: [-2,2] \to R, où g(x) = exp(x)

# à la fonction f: [0,1] \to R, où f(t) = g(-2 + 4*t)

f <- function(t) \{exp(-2 + 4*t)\}

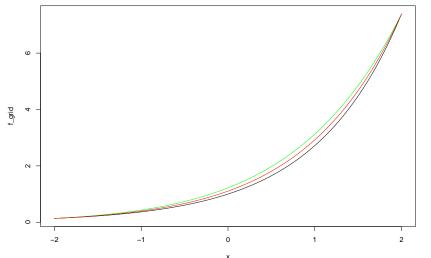
# Grille de points t in [0,1]

t <- seq(0, 1, by=0.01)

# Grille de points x in [-2,2]
```

Approximation de Bernstein de $g(x) = e^x$ pour n = 10, 20 plot(x, f_grid, type='l')

lines(x, bernstein(f, 10, t), col='green')
lines(x, bernstein(f, 20, t), col='red')



Splines cubiques d'hermite

Les splines d'Hermite permettent une interpolation lisse tenant compte des dérivées.

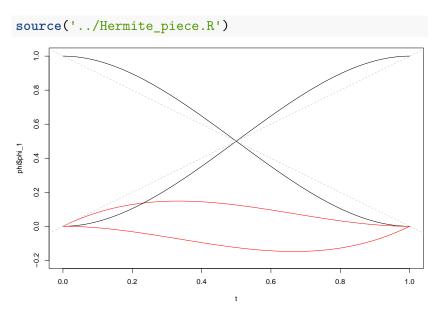
Quatre fonctions cubiques sur l'intervalle $\left[0,1\right]$:

$$\varphi_1(t) = 2t^3 - 3t^2 + 1, \quad \varphi_2(t) = t^3 - 2t^2 + t,$$

$$\varphi_3(t) = -2t^3 + 3t^2, \quad \varphi_4(t) = t^3 - t^2.$$

Fonction <i>f</i>	f(0)	f'(0)	f(1)	f'(1)
φ_1	1	0	0	0
$arphi_2$	0	1	0	0
$arphi_3$	0	0	1	0
φ_4	0	0	0	1
$a_1\varphi_1 + a_2\varphi_2 + a_3\varphi_3 + a_4\varphi_4$	a_1	a ₂	<i>a</i> ₃	<i>a</i> ₄

Graphique, spline cubiques d'hermite



Notes, splines cubiques d'hermite

- Problème : interpoler une fonction dont la valeur et la dérivée sont spécifiées à quelques points.
- Les données d'entrée :
 - des points $x_1 < x_2 < \ldots < x_n$,
 - des valeurs $f(x_1), \ldots, f(x_n)$,
 - et les dérivées $f'(x_1), \ldots, f'(x_n)$.
- Le résultat : une fonction
 - cubique par morceaux $[x_i, x_{i+1}]$, (piecewise cubic function)
 - C^1 dans l'intervalle $[x_1, x_n]$,
 - ightharpoonup ayant une deuxième dérivée discontinue à chaque x_i .
- ▶ If faut adapter les fonctions φ_j : $[0,1] \to \mathbb{R}$, j=1,2,3,4, pour obtenir les fonctions φ_j : $[x_j, x_{j+1}] \to \mathbb{R}$.
- ▶ Il y a une version (rarement utilisée) avec six fonctions quintiques d'hermite qui donne une fonction C² à partir des valeurs, des premières dérivées et des deuxième dérivées à un ensemble de points.

Évaluation des splines cubiques d'hermite

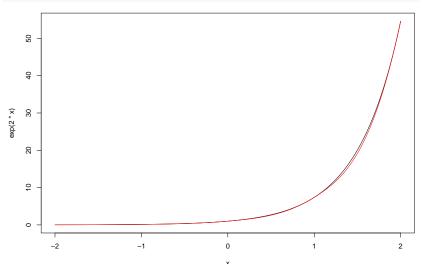
{

 $sp_cub_h \leftarrow function(x, x_g, f_g, fp_g)$

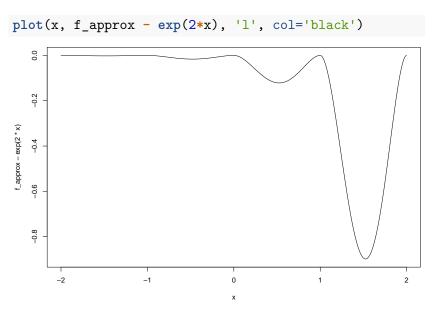
```
i <- findInterval(x, x_g)</pre>
  t \leftarrow (x - x_g[i]) / (x_g[i+1] - x_g[i])
  t2 <- t*t; t3 <- t2*t
  fch \leftarrow f_g[i] * (2*t3 - 3*t2 + 1) +
    fp_g[i] * (t3 - 2*t2 + t) +
    f_g[i+1] * (-2*t3 + 3*t2) +
    fp_g[i+1] * (t3 - t2)
x \text{ grid} \leftarrow \text{seq}(-2, 3, \text{by=1})
f grid <- exp(2*x grid)
fp grid <- 2*f grid
x \leftarrow array(seq(-2, 2, by=0.01))
f_approx <- apply(x, 1, sp_cub_h, x_grid, f_grid, fp_grid)</pre>
```

Évaluation des splines cubiques d'hermite (suite)

```
plot(x, exp(2*x), 'l', col='black')
lines(x, f_approx, col='red')
```



Évaluation des splines cubiques d'hermite (erreur)



Aparté sur MCO

- Moindres carrées ordinaire (MCO), rappel :
 - \blacktriangleright X est $n \times K$, y est $n \times 1$.
 - ▶ Problème MCO : $b = \arg \min_{\beta} (y X\beta)^{\top} (y X\beta)$.
 - ► Solution : $b = (X^T X)^{-1} (X^T y)$.
 - $\hat{y} \equiv Xb = (X(X^{\top}X)^{-1}X^{\top})y$ approxime y (\hat{y} est la combinaison linéaire des colonnes de X le plus près de y.
- ▶ La matrice $M = X(X^{T}X)^{-1}X^{T}$ de "projection" :
 - ▶ Prenons une combinaison linéaire Xa des colonnes de X.
 - ▶ Multiplication par *M* ne change pas *Xa* :

$$M(Xa) = X(X^{\top}X)^{-1}X^{\top}Xa = Xa.$$

▶ Prenons $u \in \mathbb{R}^n$ perpendiculaire à toutes les colonnes de X :

$$Mu = X(X^{T}X)^{-1}X^{T}u = X(X^{T}X)^{-1}0 = 0.$$

- ▶ M projette un vecteur $n \times 1$ sur l'espace engendré par les colonnes de X.
- $\hat{y} = My$ est la projection de y sur cet espace.

X avec colonnes orthogonales

- ▶ Supposons que les colonnes de X soient orthogonales. (Pas réaliste pour les données observées, possible dans le cas où X est une matrice de conception pour une expérience.)
- Alors,

$$X^{\top}X = \begin{bmatrix} x_1^{\top}x_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & x_2^{\top}x_2 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & x_K^{\top}x_K \end{bmatrix}, \quad X^{\top}y = \begin{bmatrix} x_1^{\top}y \\ x_2^{\top}y \\ \vdots \\ x_K^{\top}y \end{bmatrix}.$$

$$b_k = rac{\mathbf{x}_k^{ op} \mathbf{y}}{\mathbf{x}_k^{ op} \mathbf{x}_k}, \ k = 1, \dots, K; \quad \hat{\mathbf{y}} = \mathbf{X} b = \sum_{k=1}^K rac{\mathbf{x}_k^{ op} \mathbf{y}}{\mathbf{x}_k^{ op} \mathbf{x}_k} \mathbf{x}_k.$$

- ► Chaque $\frac{x_k^\top y}{x_k^\top x} x_k$ est la projection de y sur x_k .
- ▶ Notez bien les produits intérieurs $x_k^\top y$, $x_k \top x_k$.

MCO avec colonnes orthogales et l'approximation par projection

MCO	Approximation par projection
vecteur y	fonction $f(\cdot)$
valeurs prédites \hat{y}	approximation $\hat{f}(\cdot)$
vecteurs x_k , $k = 1, \ldots, K$	polynômes $\phi_k(\cdot)$, $k=1,\ldots,K$
produit intérieur $x_k^{\top} y$	produit intérieur $\langle \phi_{m{k}}, f angle$
colonnes orthogonales $x_k^{\top} x_l = 0$	polynômes orthogonales
 	$\langle \phi_{\mathbf{k}}, \phi_{\mathbf{l}} \rangle = 0.$
projection de y sur x_k : $\frac{x_k^{\top} y}{x_k^{\top} x_k} x_k$	projection de f sur $\phi_k(\cdot)$: $\frac{\langle \phi_k, f \rangle}{\langle \phi_k, \phi_k \rangle} \phi_k(\cdot)$

Familles de polynômes orthogonaux : produits intérieurs

▶ Il y a plusieurs produits intérieurs pour les fonctions, y compris

$$\langle f,g\rangle \equiv \int_a^b f(x)g(x)w(x)\,dx,$$

pour plusieurs choix de (a, b) et $w: [a, b] \to \mathbb{R}$.

Cas courants

Nom	(a, b)	w(x)
Jacobi	(-1,1)	$(1-x)^{lpha}(1+x)^{eta}$, $lpha,eta>-1$
Legendre	(-1,1)	1
Tchebyshev	(-1, 1)	$1/\sqrt{1-x^2}$
Laguerre	$(0,\infty)$	e^{-x}
Hermite	$(-\infty,\infty)$	e^{-x^2}

Legendre et Tchebyshev : cas spéciaux de Jacobi.

Importance de l'orthogonalité

▶ Un problème de moindres carré : trouver le polynôme d'ordre n qui minimise la distance (selon le produit intérieur spécifié) à une fonction $f:(a,b) \to \mathbb{R}$ donnée :

$$\min_{p\in\mathcal{P}_n}\langle f-p,f-p\rangle=\min_{p\in\mathcal{P}_n}\int_a^b(f(x)-p(x))^2w(x)\ dx.$$

▶ Si on a une famille $\{\varphi_k(x)\}_{k=0}^{\infty}$ de polynômes orthogonaux (par rapport à (a,b) et $w(\cdot)$) la solution est

$$p(x) = \sum_{k=0}^{n} \frac{\langle f, \varphi_k \rangle}{\langle \varphi_k, \varphi_k \rangle} \varphi_k(x).$$

Trouver des polynomes orthogonaux

- Les monômes, $1, x, x^2, \dots$ ne sont jamais orthogonaux.
- L'algorithme de Gram-Schmidt génère des polynômes orthogonaux (voir Annexe).
- ▶ Par example, un choix de produit intérieur donne le système de polynômes orthogonaux Tchebyshev sur [-1,1] :

$$T_0 = 1$$
, $T_1 = x$, $T_2 = 2x^2 - 1$, $T_3 = 4x^3 - 3x$, ...

- Les polynomes d'ordre pair (impair) sont pairs (impairs).
- Les exercices et les questions d'examen sont plus faciles si on utilise les faits suivants :
 - ▶ l'intégral sur [-a, a] d'une fonction impaire est zéro.
 - ► Le produit d'une fonction paire et une fonction impaire est impair.

Notes sur les polynômes

- Le théorème de Weierstrass démontre la force potentielle des polynômes pour l'approximation des fonctions sur les intervalles bornés.
 - ▶ Pour $f \in C^k[a, b]$, il existe une suite de polynômes p_n , où chaque p_n est un polynôme de degré n, telle que pour $l \le k$,

$$\lim_{n \to \infty} \max_{x \in [a, b]} |f^{(I)}(x) - p_n^{(I)}(x)| = 0.$$

- ► Trouvez $p_n(x)$ qui minimise $\max_{x \in [a,b]} |f^{(l)}(x) p_n^{(l)}(x)|$ est difficile, mais une solution moindres carrés est souvent près du minimum.
- ► Trouvez $p_n(x)$ qui minimise $\langle f p_n, f p_n \rangle$ est facile en principe, mais
 - les produits intérieurs sont rarement faisables de façon analytique
 - les intégrales numériques sont coûteux

Approximation moindres carrés de x^3

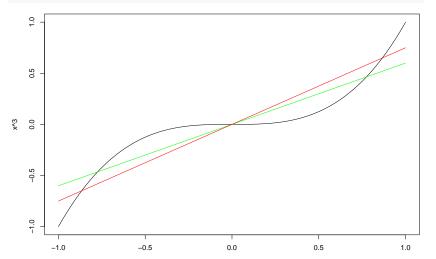
- ▶ Problème : approximer $f(x) = x^3$ sur l'intervalle [-1,1].
- ▶ Utilisons le produit intérieur avec (a, b) = (-1, 1) et w(x) = 1.
- ▶ Problème moindres carrés : minimiser $\|f p_2\|^2 = \langle f p_2, f p_2 \rangle$ pour pour un polynôme p_2 d'ordre 2 ou moins.
- La solution est

$$\hat{f}(x) = \frac{\langle f, P_0 \rangle}{\langle P_0, P_0 \rangle} P_0(x) + \frac{\langle f, P_1 \rangle}{\langle P_1, P_1 \rangle} P_1(x) + \frac{\langle f, P_2 \rangle}{\langle P_2, P_2 \rangle} P_2(x)$$
$$= \frac{2/5}{2/3} P_1(x) = \frac{3}{5} x.$$

Le polynôme d'ordre 2 ou moins qui minimise $\max_{x \in (-1,1)} |f(x) - p_2(x)|$ est $\frac{3}{4}x$.

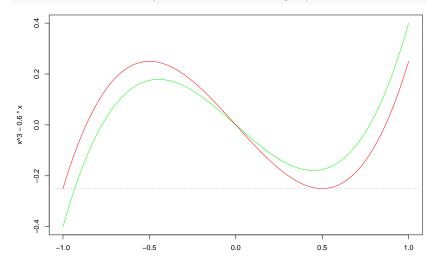
Meilleures approximations de x^3

```
x = seq(-1, 1, by=0.001)
plot(x, x^3, type='l')  # Fonction à approximer
lines(x, 0.6*x, col='green') # Meilleur approx. MC
lines(x, 0.75*x, col='red') # Meilleur approx. uniforme
```



Meilleures approximations de x^3 (suite)

```
x = seq(-1, 1, by=0.001)
plot(x, x^3 - 0.6*x, type='l', col='green') # Meilleur appr
lines(x, x^3 - 0.75*x, col='red') # Meilleur approx. unife
abline(h=-0.25, lty='dashed', col='grey')
```



Annexe : l'orthogonalisation de polynômes

- ▶ Pour un ensemble de vecteurs d'un espace pré-hilbertien (inner product space), l'algorithme de Gram-Schmidt crée un ensemble de vecteurs orthogonaux engendrant le même espace.
- L'application de l'algorithme à l'ensemble des monômes donne les formules de récursion relativement simples.
- ▶ Par exemple, les polynômes de Tchebyshev $((a,b)=(-1,1), w(x)=(1-x^2)^{-1/2})$ sont définie par $T_0=1$, $T_1=x$, $T_{n+1}(x)=2xT_n(x)-T_{n-1}(x)$, alors

$$T_2(x) = 2xT_1(x) - T_0(x) = 2x^2 - 1,$$

$$T_3(x) = 2xT_2(x) - T_1(x) = 4x^3 - 2x - x = 4x^3 - 3x.$$

- ▶ Pour *n* pair (impair), $T_n(x)$ est une fonction pair (impair).
- ▶ La solution, en forme réduite, est $T_n(x) = \cos(n\cos^{-1}x)$.
- Pour évaluer une expansion $\sum_{k=1}^{n} a_k T_k(x)$ à un point, on peut évaluer dans un premier temps, les $T_k(x)$ avec la récursion.