Pour n+1 points de collocations, on aura

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

Et la formule de Lagrange

$$p_n(x) = \sum_{i=0}^n y_i L_i(x)$$

Formule pour 2 points:

$$L_0(x) = \frac{(x - x_1)}{(x_0 - x_1)} \qquad L_1(x) = \frac{(x - x_0)}{(x_1 - x_0)}$$
$$p_1(x) = y_0 L_0(x) + y_1 L_1(x)$$

Formule pour 3 points:

$$L_0(x) = \frac{(x - x_1)(x - x_2)}{(x_0 - x_1)(x_0 - x_2)} \qquad L_1(x) = \frac{(x - x_0)(x - x_2)}{(x_1 - x_0)(x_1 - x_2)} \qquad L_2(x) = \frac{(x - x_0)(x - x_1)}{(x_2 - x_0)(x_2 - x_1)}$$

$$p_1(x) = y_0 L_0(x) + y_1 L_1(x) + y_2 L_2(x)$$

Méthode de Newton

$$p_0(x) = b_0$$

$$p_1(x) = b_0 + b_1(x - x_0) = p_0(x) + b_1(x - x_0)$$

$$p_2(x) = b_0 + b_1(x - x_0) + b_2(x - x_0)(x - x_1) = p_1(x) + b_2(x - x_0)(x - x_1)$$

$$\vdots \qquad \vdots$$

$$p_n(x) = b_0 + b_1(x - x_0) + b_2(x - x_0)(x - x_1) + \dots + b_n(x - x_0)(x - x_1) \dots (x - x_{n-1})$$

$$= p_{n-1}(x) + \dots + b_n(x - x_0)(x - x_1) \dots (x - x_{n-1})$$

Comment déterminer les b_n ?

$$p_0(x_0) = y_0 = f(x_0)$$

$$p_1(x_1) = p_0(x_1) + b_1(x_1 - x_0) = b_0 + b_1(x_1 - x_0) = f(x_1)$$

$$b_1 = \frac{f(x_1) - f(x_0)}{x_1 - x_0}$$

$$p_2(x_2) = p_1(x_2) + b_2(x_2 - x_0)(x_2 - x_1) = f(x_2)$$

$$b_2 = \frac{1}{x_2 - x_0} \left(\frac{f(x_2) - f(x_1)}{x_2 - x_1} - \frac{f(x_1) - f(x_0)}{x_1 - x_0} \right)$$

Et par récurrence, on peut déterminer tous les coefficients

Différences divisées

On introduit la notation $f[x_i] = f(x_i) = y_i$

On appellera **première différence divisée**, notée $f[x_i, x_{i+1}]$ le rapport

$$f[x_i, x_{i+1}] = \frac{f[x_{i+1}] - f[x_i]}{x_{i+1} - x_i} = \frac{f(x_{i+1}) - f(x_i)}{x_{i+1} - x_i}$$

On appellera deuxième différence divisée, notée $f[x_i, x_{i+1}, x_{i+2}]$ le rapport

$$f[x_i, x_{i+1}, x_{i+2}] = \frac{f[x_{i+1}, x_{i+2}] - f[x_i, x_{i+1}]}{x_{i+2} - x_i}$$

Et plus généralement la **p**^{ième} **différence divisée**, notée $f[x_i, x_{i+1}, \dots, x_{i+p}]$

$$f[x_i, x_{i+1}, \dots, x_{i+p}] = \frac{f[x_{i+1}, \dots, x_{i+p}] - f[x_i, \dots, x_{i+p-1}]}{x_{i+p} - x_i}$$

Revenant aux coefficients du polynôme on a

$$b_0 = f[x_0], \ b_1 = f[x_0, x_1], \dots, b_i = f[x_0, x_1, \dots, x_i] \qquad i = 0, 1, \dots, n$$

Pour (x0, y0), (x1, y1)

$$p_1(x) = f[x_0] + f[x_0, x_1](x - x_0) = y_0 + \frac{y_1 - y_0}{x_1 - x_0}(x - x_0)$$

Pour 3 points:

$$p_2(x) = f[x_0] + f[x_0, x_1](x - x_0) + f[x_0, x_1, x_2](x - x_0)(x - x_1)$$
$$= p_1(x) + f[x_0, x_1, x_2](x - x_0)(x - x_1)$$

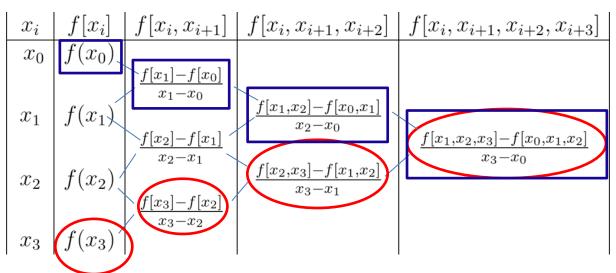
Et en général, pour n points:

$$p_n(x) = p_{n-1}(x) + f[x_0, x_1, \dots, x_n](x - x_0)(x - x_1) \dots (x - x_{n-1})$$

Comment calculer de manière efficace les différences divisées?

Tableau des différences divisées

On exploite la structure particulière des diff. divisées. Soit $(x_i, f(x_i))$ i = 0, ..., n, on forme une table dont chaque colonne correspond à toutes les différences divisées d'un même ordre. En augmentant l'ordre de la gauche vers la droite, chaque colonne se construit en fonction de la colonne précédente. Pour 4 points,



$$p_3(x) = f[x_0] + f[x_0, x_1](x - x_0) + f[x_0, x_1, x_2](x - x_0)(x - x_1) + f[x_0, x_1, x_2, x_3](x - x_0)(x - x_1)(x - x_2)(x - x_2) p_3(x) = f[x_3] + f[x_2, x_3](x - x_3) + f[x_1, x_2, x_3](x - x_3)(x - x_2) + f[x_0, x_1, x_2, x_3](x - x_0)(x - x_1)(x - x_2)(x - x_2)$$

Remarques:

- Presque sous la forme Horner, donc facilement transformable pour ramener à Horner.
- On peut facilement enlever/ajouter des points de collocations.
- Dans le cas d'une fonction correspondant à un polynôme de degré n, alors les différences divisées d'ordre supérieur à n seront toutes nulles (unicité du polynôme).
- Si on n'utilise pas tous les points alors leur ordre d'apparition aura de l'importance: on n'aura pas le même polynôme de collocation puisqu'on ne prendra pas les mêmes points!

Erreur d'interpolation

Soit $(x_i, f(x_i))$ i = 0, ..., n. On défini l'erreur d'interpolation de f par

$$E_n(x) = f(x) - p_n(x)$$

Où $p_n(x)$ est l'interpolant de f aux nœuds x_0, x_1, \dots, x_n .

On s'intéresse à l'erreur « entre » les nœuds, on voudrait évaluer l'erreur pour $x \in [x_0, x_n]$.

Pour cela on utilisera Taylor et le théorème de Rolle.

Théorème (sur l'erreur d'interpolation)

Soit $x_0 < x_1 < x_2 \ldots < x_n$, les abscisses des points d'interpolation. Si f est définie sur $[x_0, x_n]$ et n+1 fois dérivable sur $]x_0, x_n[$ alors pour tout $x \in [x_0, x_n]$, il existe $\xi \in]x_0, x_n[$ tel que

$$E_n(x) = \frac{f^{(n+1)}(\xi)}{(n+1)!}(x-x_0)(x-x_1)(x-x_2)\dots(x-x_n) = \frac{f^{(n+1)}(\xi)}{(n+1)!}\prod_{i=0}^n (x-x_i)$$

Remarques

• Analogue au terme d'erreur de Lagrange, ξ est inconnu et dépend de x. Pour estimer l'erreur, on le fera disparaitre en faisant une majoration de la dérivée de f :

$$|E_n(x)| \le \left(\max_{x_0 \le \xi \le x_n} |f^{(n+1)}(\xi)|\right) \frac{|(x-x_0)(x-x_1)(x-x_2)\dots(x-x_n)|}{(n+1)!}$$

- $E_n(x_i)=0$ $i=0,1,\ldots,n$: E_n est un polynôme de degré n+1 dont les racines sont x_0,\ldots,x_n .
- Plus il y aura de points de collocation plus l'erreur oscillera autour de l'axe des x. L'augmentation du nombre de points pouvant mener à une augmentation importante de l'erreur (effet de Runge)

- Si on peut choisir les points de collocations, en se basant sur l'erreur d'interpolation, il est préférable de choisir les points le plus près des points d'intérêts.
- ullet Si on ne connait pas f, on ne peut pas en calculer la dérivée, cependant puisque

$$f[x_i, ..., x_{i+p}] = \frac{f^{(p)}(x_i)}{p!} + \mathcal{O}(h)$$
 $p = 1, 2, ...$

Alors dans le cas où $f^{(n+1)}(\xi)$ varie peu on aura

$$\frac{f^{(n+1)}(\xi)}{(n+1)!} \approx \frac{f^{(n+1)}(x_0)}{(n+1)!} \approx f[x_0, ..., x_n, x_{n+1}]$$

Dans ce cas:

$$E_n(x) \approx f[x_0, ..., x_n, x_{n+1}](x - x_0)(x - x_1)...(x - x_n) = p_{n+1}(x) - p_n(x)$$

Ce qui revient à estimer l'erreur de $p_n(x)$ en prenant comme valeur de référence un polynôme de degré n+1.

Attention, cet estimation n'est pas toujours très fiable.