# Ecole Nationale d'Ingénieurs de Carthage

2021/2022

# Analyse Numérique 2

Classes: 1<sup>ère</sup> année ING-INF Feuille d'exercices n°2

# **Exercice 1**

On considère la fonction  $f(x) = -x^3 + 3x^2 - 2$ .

- 1. Soit  $P_2$  le polynôme d'interpolation de f relatif aux points  $x_0=0, x_1=1$  et  $x_2=2$ . Calculer  $P_2$  en utilisant
  - (a) la matrice de Vandermonde,
  - (b) la forme de Lagrange,
  - (c) la forme de Newton,
- 2. Déterminer maintenant le polynôme  $P_3$  de degré 3 interpolant f aux points  $x_0 = 0$ ,  $x_1 = 0, 75, x_2 = 1, 5$  et  $x_3 = 2$ .

#### **Exercice 2**

Calculer le polynôme d'interpolation aux points  $(x_i, y_i)$ , i = 0..4, suivants :

$x_i$	-2	1	4	-1	3	-4
$y_i$	-1	2	59	4	24	-53

à l'aide de la méthode des différences divisées.

#### **Exercice 3**

La vitesse V(t) d'écoulement de l'eau dans une conduite cylindrique a été mesurée à différents temps t exprimés en secondes. Ces mesures sont présentées dans le tableau suivant :

t  (en  s)	0	10	20	30
V (en $m/s$ )	2	1,88	1,72	1,44

Estimer la vitesse à l'instant t=15s, en utilisant le polynôme d'interpolation de degré  $\leq 3$  passant par les 4 points du tableau.

# **Exercice 4**

Soit la fonction  $f(x) = \sin x + \cos x$ . On considère les 5 points :  $x_i = i\frac{\pi}{2}$ ,  $i = 0, \dots, 4$ .

- 1. Calculer  $P_3$  le polynôme d'interpolation de f aux points  $x_0, x_1, x_2$  et  $x_3$  en utilisant la base de Lagrange puis la base de Newton.
- 2. Donner une majoration de  $|E_3(\frac{\pi}{4})|$ .
- 3. Donner, à l'aide du polynôme  $P_3$ , une valeur approchée de  $\sqrt{2}$ . Cette approximation estelle en accord avec l'estimation obtenue à la question précédente?
- 4. Soi  $P_4$  le polynôme d'interpolation de f aux points  $x_0, x_1, x_2, x_3$  et  $x_4$ .
  - (a) Calculer  $P_4$ . Justifier le choix de la méthode utilisée.
  - (b) En déduire une approximation de  $\sqrt{2}$ . Commentez votre résultat.
- 5. Pour calculer une valeur approchée de  $-\sqrt{2}$  à l'aide d'un polynôme d'interpolation de f de degré  $\leq 2$ , quels noeuds choisiriez-vous parmi  $x_0, x_1, x_2, x_3$  et  $x_4$ ? Justifiez votre réponse.

# **Exercice 5**

On considère la fonction  $f(x)=2\sin\left(\frac{x}{3}\right)$  définie sur [0,1]. Soit  $P_n$  le polynôme d'interpolation de f relatif aux points distincts  $x_0,x_1,\ldots,x_n$  donnés dans [0,1]. On note  $E_n(f)=\max_{x\in[0,1]}|f(x)-P_n(x)|$ . Montrer que

$$\lim_{n \to +\infty} E_n(f) = 0$$

# **Exercice 6**

soit  $f:[0,1]\to\mathbb{R}$  une fonction de classe  $\mathcal{C}^4$  et soit P le polynôme d'interpolation d'Hermite (de degré  $\leq 3$ ) de f vérifiant :

$$P(0) = f(0)$$
,  $P'(0) = f'(0)$   $P''(0) = f''(0)$  et  $P(1) = f(1)$ 

- 1. Déterminer le polynômes P.
- 2. (a) Soit  $x \neq 0$  et  $x \neq 1$ . On pose

$$F(t) = f(t) - P(t) - \frac{f(x) - P(x)}{x^3(x-1)}t^3(t-1)$$

Montrer que F est de classe  $C^4$  sur [0,1] et qu'il existe  $\xi_x \in ]0,1[$  tel que

$$F^{(4)}(\xi_x) = 0$$

(b) Déduire l'expression de l'erreur d'interpolation  $E(x) = f(x) - P(x), \forall x \in [0, 1].$ 

#### Exercice 7

Soient  $a \in ]0, +\infty[$  et  $f : [-a, a] \to \mathbb{R}$  une fonction de classe  $\mathcal{C}^4$ .

1. Déterminer l'unique polynôme P de degré 3 vérifiant :

$$P(-a) = f(-a)$$
 ,  $P(a) = f(a)$  ,  $P(0) = f(0)$  et  $P'(0) = f'(0)$ 

2. Montrer que, pour tout  $x \in [-a, a]$ , on a

$$|f(x) - P(x)| \le \frac{a^4}{96}M$$

où 
$$M = \max_{x \in [-a,a]} |f^{(4)}(x)|$$

#### **Exercice 8**

Soit  $\Delta = \{a = x_0 < x_1 < \dots < x_n = b\}$  une partition de l'intervalle [a,b]. On désigne par  $h_{\Delta} = \max_i (x_{i+1} - x_i)$  la finesse de  $\Delta$ .

- 1. Montrer que pour chaque  $f \in \mathcal{C}^m[a,b]$ , il existe une fonction  $\varphi$  unique vérifiant les conditions :
  - (a)  $\varphi$  est un polynôme de degré 2m+1 sur chaque segment  $[x_i,x_{i+1}]$
  - (b)  $\varphi \in \mathcal{C}^m[a,b]$

(c) 
$$\varphi^{(k)}(x_i) = f^{(k)}(x_i) \quad 0 \le i \le n, \ 0 \le k \le m$$

2. On suppose que  $f \in C^{2m+2}[a,b]$ . Montrer que

$$||f - \varphi||_{\infty} \le \frac{1}{2^{2(m+1)}(2m+2)!} ||f^{(2m+2)}||_{\infty} h_{\Delta}^{2(m+1)}$$

 $\textit{Notation}: ||g||_{\infty} = \max_{x \in [a,b]} |g(x)|$ 

#### **Exercice 9**

Soit  $f: [-1,1] \to \mathbb{R}$  une fonction de classe  $C^3$  et soit P le polynôme d'interpolation d'Hermite de f aux points -1 et 1 vérifiant :

$$P(-1) = f(-1)$$
 ,  $P'(-1) = f'(-1)$  et  $P(1) = f(1)$ 

1. Calculer les polynômes  $w_1$ ,  $w_2$  et  $w_3$  de degré 2 définis par :

$$\begin{cases} w_1(-1) = w'_1(-1) = 0 & et \quad w_1(1) = 1 \\ w_2(-1) = w_2(1) = 0 & et \quad w'_2(-1) = 1 \\ w_3(1) = w'_3(-1) = 0 & et \quad w_3(-1) = 1 \end{cases}$$

- 2. Montrer que la famille  $\{w_1, w_2, w_3\}$  forme une base de  $\mathbb{R}_2[X]$  (espace des polynômes de degré inférieur ou égal à 2)
- 3. Donner l'expression du polynôme P dans la base  $\{w_1, w_2, w_3\}$ .
- 4. Donner l'expression de l'erreur d'interpolation E(x) = f(x) P(x).

# Exercice 10

Soient  $x_0, x_1$  et  $x_2$  trois nombres réels tels que  $x_0 < x_1 < x_2$ . On note  $\mathcal{P}_m$  l'espace vectoriel des polynômes à coefficients réels de degré  $\leq m$ . Soit  $g: [x_0, x_2] \to \mathbb{R}$  une fonction de classe  $C^5$ .

1. Montrer qu'il existe un polynôme  $P \in \mathcal{P}_4$  unique vérifiant :

$$P(x_0) = g(x_0)$$
  $P(x_1) = g(x_1)$   
 $P'(x_0) = g'(x_0)$   $P'(x_1) = g'(x_1)$  et  $P'(x_2) = g'(x_2)$ 

(On pourra d'abord montrer l'unicité et en déduire l'existence)

2. Soit H le polynôme d'interpolation d'Hermite vérifiant :

$$H(x_0) = 0$$
  $H(x_1) = 0$   $H(x_2) = 1$   
 $H'(x_0) = 0$   $H'(x_1) = 0$   $H'(x_2) = 0$ 

(a) Montrer que  $H^{(5)}$  est une constante non nulle et que

$$H(t) \neq 0$$
 pour tout  $t \in [x_0, x_2] \setminus \{x_0, x_1\}$ 

(b) Soient P le polynôme introduit en 1., et  $t \in [x_0, x_2]$ .

Montrer qu'il existe 
$$\xi = \xi(t) \in ]x_0, x_2[$$
 tel que  $g(t) - P(t) = \frac{g^{(5)}(\xi)}{H^{(5)}(\xi)}H(t).$ 

*Indication : On pourra considérer pour*  $t \neq x_0$  *et*  $t \neq x_1$ *, la fonction* 

$$G(x) = g(x) - P(x) - \frac{g(t) - P(t)}{H(t)}H(x)$$