

Méthodes numériques

Chapitre 4: Interpolation polynomiale

Normandie Universités
Le Havre

2015

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Plan

1. Introduction
2. Le polynôme d'interpolation de Lagrange
3. Interpolation de Newton et différences divisées
4. Algorithme
5. Erreur d'interpolation
6. Extension au cas où les points du support ne sont pas disjoints

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Plan

1. Introduction
2. Le polynôme d'interpolation de Lagrange
3. Interpolation de Newton et différences divisées
4. Algorithme
5. Erreur d'interpolation
6. Extension au cas où les points du support ne sont pas disjoints

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

On se donne une fonction continue f sur un intervalle $[a, b] \subset \mathbb{R}$, et $n + 1$ points, $x_0, x_1, \dots, x_n \in [a, b]$. Comment trouver un polynôme qui coïncide avec f aux points $(x_i)_{0 \leq i \leq n}$?

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
LagrangeInterpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolationExtension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Théorème 1

Soient x_0, x_1, \dots, x_n , $n + 1$ réels distincts et $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction. Alors il existe un unique polynôme P de degré au plus n qui vérifie

$$P(x_i) = f(x_i), \quad \forall i \in \{0, \dots, n\}.$$

On cherche un polynôme $P(x)$ de degré inférieur ou égal à n :

$$P(x) = \sum_{k=0}^n a_k x^k,$$

tel que

$$\sum_{k=0}^n a_k x_i^k = f(x_i) \quad \forall i \in 0, \dots, n. \quad (1)$$

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Démonstration

On cherche un polynôme $P(x)$ de degré inférieur ou égal à n :

$$P(x) = \sum_{k=0}^n a_k x^k,$$

tel que

$$\sum_{k=0}^n a_k x_i^k = f(x_i) \quad \forall i \in 0, \dots, n. \quad (1)$$

Or l'application linéaire :

$$F : \mathbb{R}^{n+1} \rightarrow \mathbb{R}^{n+1}$$
$$(a_0, a_1, \dots, a_n) \mapsto \left(\sum_{k=0}^n a_k (x_0)^k, \sum_{k=0}^n a_k x_1^k, \dots, \sum_{k=0}^n a_k x_n^k \right).$$

est injective.

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

En effet, soit (b_0, b_1, \dots, b_n) , vérifiant, pour tout $i \in 0, 1, \dots, n$,

$$\sum_{k=0}^n b_k (x_i)^k = 0.$$

En effet, soit (b_0, b_1, \dots, b_n) , vérifiant, pour tout $i \in 0, 1, \dots, n$,

$$\sum_{k=0}^n b_k (x_i)^k = 0.$$

Alors le polynôme,

$$\sum_{k=0}^n b_k x^k$$

possède $n + 1$ racines distinctes, c'est donc le polynôme nul.

En effet, soit (b_0, b_1, \dots, b_n) , vérifiant, pour tout $i \in 0, 1, \dots, n$,

$$\sum_{k=0}^n b_k (x_i)^k = 0.$$

Alors le polynôme,

$$\sum_{k=0}^n b_k x^k$$

possède $n + 1$ racines distinctes, c'est donc le polynôme nul.
L'application F est donc injective, donc bijective.

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

L'équation (1) est équivalente à :

$$\begin{pmatrix} 1 & x_0 & \dots & x_0^n \\ 1 & x_1 & \dots & x_1^n \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ 1 & x_n & \dots & x_n^n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_0 \\ a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} f(x_0) \\ f(x_1) \\ \vdots \\ f(x_n) \end{pmatrix}.$$

L'équation (1) est équivalente à :

$$\begin{pmatrix} 1 & x_0 & \dots & x_0^n \\ 1 & x_1 & \dots & x_1^n \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ 1 & x_n & \dots & x_n^n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_0 \\ a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} f(x_0) \\ f(x_1) \\ \vdots \\ f(x_n) \end{pmatrix}.$$

Soit

$$A = \begin{pmatrix} 1 & x_0 & \dots & x_0^n \\ 1 & x_1 & \dots & x_1^n \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ 1 & x_n & \dots & x_n^n \end{pmatrix}$$

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Autre démonstration

Méthodes
numériques

Chapitre 4:
Interpolation
polynomiale

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Montrons que A est inversible en calculant son déterminant.

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Montrons que A est inversible en calculant son déterminant.

$$\det(A) = \begin{vmatrix} 1 & x_0 & \dots & x_0^n \\ 1 & x_1 & \dots & x_1^n \\ & & \dots & \\ 1 & x_n & \dots & x_n^n \end{vmatrix}.$$

Autre démonstration

Montrons que A est inversible en calculant son déterminant.

$$\det(A) = \begin{vmatrix} 1 & x_0 & \dots & x_0^n \\ 1 & x_1 & \dots & x_1^n \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ 1 & x_n & \dots & x_n^n \end{vmatrix}.$$

En effectuant les opérations sur les colonnes de droite à gauche, $C_i \leftarrow C_i - x_0 C_{i-1}$, on obtient :

$$\det(A) = \begin{vmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 1 & x_1 - x_0 & \dots & x_1^{n-1}(x_1 - x_0) \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ 1 & x_n - x_0 & \dots & x_n^{n-1}(x_n - x_0) \end{vmatrix}.$$

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

En développant par rapport la première ligne et en utilisant la multilinéarité du déterminant, on trouve :

$$\det(A) = (x_1 - x_0)(x_2 - x_0)\dots(x_n - x_0) \begin{vmatrix} 1 & x_1 & \dots & x_1^{n-1} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ 1 & x_n & \dots & x_n^{n-1} \end{vmatrix}.$$

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Autre démonstration

En développant par rapport la première ligne et en utilisant la multilinéarité du déterminant, on trouve :

$$\det(A) = (x_1 - x_0)(x_2 - x_0)\dots(x_n - x_0) \begin{vmatrix} 1 & x_1 & \dots & x_1^{n-1} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ 1 & x_n & \dots & x_n^{n-1} \end{vmatrix}.$$

En répétant l'opération, on obtient finalement :

$$\det(A) = \prod_{i=0}^{n-1} \prod_{j=i+1}^n (x_j - x_i) = \prod_{i < j} (x_j - x_i) \neq 0.$$

Ce qui achève la démonstration.

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Le polynôme d'interpolation.

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Le polynôme exhibé dans le théorème 1 est appelé le polynôme d'interpolation de f aux points x_0, x_1, \dots, x_n .

Plan

1. Introduction
2. Le polynôme d'interpolation de Lagrange
3. Interpolation de Newton et différences divisées
4. Algorithme
5. Erreur d'interpolation
6. Extension au cas où les points du support ne sont pas disjoints

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Le polynôme d'interpolation de Lagrange

Méthodes
numériques

Chapitre 4:
Interpolation
polynomiale

D'après le théorème 1, on sait qu'étant donnés x_0, x_1, \dots, x_n , $n + 1$ réels distincts, et $f(x_0), f(x_1), \dots, f(x_n)$, $n + 1$ réels associés, il existe un unique polynôme $P \in \mathbb{R}_n[X]$ vérifiant,

$$P(x_i) = f(x_i), \quad \forall i \in 0, 1, \dots, n.$$

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Le polynôme d'interpolation de Lagrange

D'après le théorème 1, on sait qu'étant donnés x_0, x_1, \dots, x_n , $n + 1$ réels distincts, et $f(x_0), f(x_1), \dots, f(x_n)$, $n + 1$ réels associés, il existe un unique polynôme $P \in \mathbb{R}_n[X]$ vérifiant,

$$P(x_i) = f(x_i), \quad \forall i \in 0, 1, \dots, n.$$

Soit L le polynôme défini par :

$$L(x) = \sum_{i=0}^n f(x_i) \prod_{j=0, j \neq i}^n \frac{(x - x_j)}{(x_i - x_j)}.$$

Le polynôme d'interpolation de Lagrange

Méthodes
numériques

Chapitre 4:
Interpolation
polynomiale

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Alors L est de degré au plus n et il vérifie :

$$L(x_i) = f(x_i), \quad \forall i \in 0, 1, \dots, n.$$

Le polynôme d'interpolation de Lagrange

Méthodes
numériques

Chapitre 4:
Interpolation
polynomiale

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Alors L est de degré au plus n et il vérifie :

$$L(x_i) = f(x_i), \quad \forall i \in 0, 1, \dots, n.$$

Le polynôme L est donc le polynôme d'interpolation. Écrit sous cette forme, on l'appelle le polynôme d'interpolation de Lagrange.

Le polynôme d'interpolation de Lagrange

Alors L est de degré au plus n et il vérifie :

$$L(x_i) = f(x_i), \quad \forall i \in 0, 1, \dots, n.$$

Le polynôme L est donc le polynôme d'interpolation. Écrit sous cette forme, on l'appelle le polynôme d'interpolation de Lagrange. Soit

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

Alors, les fonctions $(\phi_i)_{0 \leq i \leq n}$, forment une base de $\mathbb{R}_n[X]$.

Le polynôme d'interpolation de Lagrange

Alors L est de degré au plus n et il vérifie :

$$L(x_i) = f(x_i), \quad \forall i \in 0, 1, \dots, n.$$

Le polynôme L est donc le polynôme d'interpolation. Écrit sous cette forme, on l'appelle le polynôme d'interpolation de Lagrange. Soit

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

Alors, les fonctions $(\phi_i)_{0 \leq i \leq n}$, forment une base de $\mathbb{R}_n[X]$. Cependant cette base de polynômes n'est pas satisfaisante car l'ajout d'un point conduit à changer toutes les fonctions de la base.

Plan

1. Introduction
2. Le polynôme d'interpolation de Lagrange
3. Interpolation de Newton et différences divisées
4. Algorithme
5. Erreur d'interpolation
6. Extension au cas où les points du support ne sont pas disjoints

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Interpolation de Newton et différences divisées

Méthodes
numériques

Chapitre 4:
Interpolation
polynomiale

On veut maintenant déterminer une nouvelle forme du polynôme d'interpolation P qui ne nécessite pas de recalculer toutes les fonctions de base lors de l'ajout d'un nouveau point.

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Interpolation de Newton et différences divisées

Méthodes
numériques

Chapitre 4:
Interpolation
polynomiale

On veut maintenant déterminer une nouvelle forme du polynôme d'interpolation P qui ne nécessite pas de recalculer toutes les fonctions de base lors de l'ajout d'un nouveau point.

Si l'on a qu'un point d'interpolation x_0 alors,

$$P(x) = f(x_0).$$

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Interpolation de Newton et différences divisées

Méthodes
numériques

Chapitre 4:
Interpolation
polynomiale

On veut maintenant déterminer une nouvelle forme du polynôme d'interpolation P qui ne nécessite pas de recalculer toutes les fonctions de base lors de l'ajout d'un nouveau point.

Si l'on a qu'un point d'interpolation x_0 alors,

$$P(x) = f(x_0).$$

Si l'on ajoute un point x_1 , on cherche

$$P(x) = f(x_0) + a_1(x - x_0),$$

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Interpolation de Newton et différences divisées

On veut maintenant déterminer une nouvelle forme du polynôme d'interpolation P qui ne nécessite pas de recalculer toutes les fonctions de base lors de l'ajout d'un nouveau point.

Si l'on a qu'un point d'interpolation x_0 alors,

$$P(x) = f(x_0).$$

Si l'on ajoute un point x_1 , on cherche

$$P(x) = f(x_0) + a_1(x - x_0),$$

et,

$$P(x_1) = f(x_1),$$

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Interpolation de Newton et différences divisées

On veut maintenant déterminer une nouvelle forme du polynôme d'interpolation P qui ne nécessite pas de recalculer toutes les fonctions de base lors de l'ajout d'un nouveau point.

Si l'on a qu'un point d'interpolation x_0 alors,

$$P(x) = f(x_0).$$

Si l'on ajoute un point x_1 , on cherche

$$P(x) = f(x_0) + a_1(x - x_0),$$

et,

$$P(x_1) = f(x_1),$$

implique,

$$a_1 = \frac{f(x_1) - f(x_0)}{x_1 - x_0}.$$

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Interpolation de Newton et différences divisées

Méthodes
numériques

Chapitre 4:
Interpolation
polynomiale

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Si l'on a $n + 1$ points, x_0, x_1, \dots, x_n , on cherche

$$P(x) = a_0 + a_1(x - x_0) + \dots + a_n \prod_{k=0}^{n-1} (x - x_k).$$

Interpolation de Newton et différences divisées

Si l'on a $n + 1$ points, x_0, x_1, \dots, x_n , on cherche

$$P(x) = a_0 + a_1(x - x_0) + \dots + a_n \prod_{k=0}^{n-1} (x - x_k).$$

Remarquer que si l'on a déterminé a_0, a_1, \dots, a_{i-1} alors de l'égalité,

$$P(x_i) = f(x_i) = a_0 + a_1(x_i - x_0) + \dots + a_i(x_i - x_0)(x_i - x_1) \dots (x_i - x_{i-1}),$$

on déduit que a_i est déterminé par la formule :

$$a_i = \frac{f(x_i) - a_0 - a_1(x_i - x_0) - \dots - a_{i-1}(x_i - x_0)(x_i - x_1) \dots (x_i - x_{i-2})}{(x_i - x_0)(x_i - x_1) \dots (x_i - x_{i-1})}.$$

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

tension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Ce qui montre que a_i ne dépend que des points x_0, \dots, x_i . On pose alors pour tout $k \in \{1, \dots, n\}$:

$$a_k = f[x_0, \dots, x_k].$$

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Ce qui montre que a_i ne dépend que des points x_0, \dots, x_i . On pose alors pour tout $k \in \{1, \dots, n\}$:

$$a_k = f[x_0, \dots, x_k].$$

Avec cette notation, on a :

$$P(x) = f(x_0) + f[x_0, x_1](x - x_0) + \dots + f[x_0, \dots, x_n] \prod_{k=0}^{n-1} (x - x_k).$$

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Lemme 1

Soit $n \in \mathbb{N}$, et soient x_0, \dots, x_n , $n + 1$ réels distincts. Pour toute permutation σ sur $\{0, \dots, n\}$, on a :

$$f[x_0, \dots, x_n] = f[x_{\sigma(0)}, \dots, x_{\sigma(n)}].$$

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Démonstration.

On pose pour tout $j \in \{0, \dots, n\}$:

$$y_j = x_{\sigma(j)}.$$



Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Démonstration.

On pose pour tout $j \in \{0, \dots, n\}$:

$$y_j = x_{\sigma(j)}.$$

On considère la décomposition de P dans les deux bases :

$$1, (x - x_0), \dots, \prod_{k=0}^{n-1} (x - x_k) \text{ et } 1, x - y_0, \dots, \prod_{k=0}^{n-1} (x - y_k),$$

avec,

$$(a_k)_{0 \leq k \leq n}, \quad (b_k)_{0 \leq k \leq n},$$

les coefficients de P dans ces deux bases.



Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Preuve

Démonstration.

On pose pour tout $j \in \{0, \dots, n\}$:

$$y_j = x_{\sigma(j)}.$$

On considère la décomposition de P dans les deux bases :

$$1, (x - x_0), \dots, \prod_{k=0}^{n-1} (x - x_k) \text{ et } 1, x - y_0, \dots, \prod_{k=0}^{n-1} (x - y_k),$$

avec,

$$(a_k)_{0 \leq k \leq n}, \quad (b_k)_{0 \leq k \leq n},$$

les coefficients de P dans ces deux bases.

Alors, le coefficient du terme x^n est a_n dans la première décomposition et b_n dans la seconde. Par unicité du polynôme d'interpolation, on en déduit que $a_n = b_n$.



Lemme 2

On a la relation de récurrence

$$f[x_0, \dots, x_n] = \frac{f[x_1, \dots, x_n] - f[x_0, \dots, x_{n-1}]}{x_n - x_0}$$

Démonstration

On pose,

$$y_j = x_{n-j}.$$

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Démonstration

On pose,

$$y_j = x_{n-j}.$$

On a :

$$\begin{aligned} P(x) &= a_0 + a_1(x - x_0) + \dots + a_n \prod_{k=0}^{n-1} (x - x_k) \\ &= b_0 + b_1(x - y_0) + \dots + b_n \prod_{k=0}^{n-1} (x - y_k). \end{aligned}$$

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Démonstration

On sait déjà que $a_n = b_n$. On identifie les termes de degré $n - 1$.

Démonstration

On sait déjà que $a_n = b_n$. On identifie les termes de degré $n - 1$. On trouve :

$$\begin{aligned} a_{n-1} - a_n \sum_{k=0}^{n-1} x_k &= b_{n-1} - b_n \sum_{k=0}^{n-1} y_k \\ &= b_{n-1} - a_n \sum_{k=0}^{n-1} x_{n-k} \\ &= b_{n-1} - a_n \sum_{k=1}^n x_k. \end{aligned}$$

[Introduction](#)[Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange](#)[Interpolation de
Newton et
différences divisées](#)[Algorithme](#)[Erreur
d'interpolation](#)[Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints](#)

Démonstration

On a donc :

$$a_{n-1} - b_{n-1} = a_n(x_0 - x_n).$$

Or $a_{n-1} = f[x_0, \dots, x_{n-1}]$ et $b_{n-1} = f[x_1, \dots, x_n]$. D'où le résultat. \square

Plan

1. Introduction
2. Le polynôme d'interpolation de Lagrange
3. Interpolation de Newton et différences divisées
4. Algorithme
5. Erreur d'interpolation
6. Extension au cas où les points du support ne sont pas disjoints

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Évaluation d'un polynôme

Soit à évaluer le polynôme

$$a_0 + a_1(x - x_0) + \dots + a_n(x - x_0)\dots(x - x_{n-1})$$

au point x . n peut utiliser l'algorithme suivant :

$$S = a_n$$

Pour i allant de $n - 1$ à 0

$$S = a_i + (x - x_i)S$$

Fin pour

Retourner S .

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Évaluation d'un polynôme

Soit à évaluer le polynôme

$$a_0 + a_1(x - x_0) + \dots + a_n(x - x_0)\dots(x - x_{n-1})$$

au point x . On peut utiliser l'algorithme suivant :

$$S = a_n$$

Pour i allant de $n - 1$ à 0

$$S = a_i + (x - x_i)S$$

Fin pour

Retourner S .

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Calcul des différences divisées

Méthodes
numériques

Chapitre 4:
Interpolation
polynomiale

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Pour calculer les différences divisées, on peut faire :

Calcul des différences divisées

Pour calculer les différences divisées, on peut faire :

Pour i allant de 0 à n

$$a(i) = f(x_i)$$

Fin pour

Pour j allant de 1 à n

Pour i allant de n à j

$$a(i) = \frac{a(i) - a(i-1)}{x_i - x_{i-j}}$$

Fin i

Fin j

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Plan

1. Introduction
2. Le polynôme d'interpolation de Lagrange
3. Interpolation de Newton et différences divisées
4. Algorithme
5. Erreur d'interpolation
6. Extension au cas où les points du support ne sont pas disjoints

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

**Erreur
d'interpolation**

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Erreur d'interpolation

Soit P_n le polynôme d'interpolation de f aux points x_0, x_1, \dots, x_n . On pose :

$$e_n(x) = f(x) - P_n(x).$$

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

**Erreur
d'interpolation**

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Soit P_n le polynôme d'interpolation de f aux points x_0, x_1, \dots, x_n . On pose :

$$e_n(x) = f(x) - P_n(x).$$

Proposition 1

Pour tout réel $x \in \mathbb{R}$, on a

$$e_n(x) = \begin{cases} 0 & \text{si } x \in \{x_0, \dots, x_n\} \\ f[x_0, \dots, x_n, x] \prod_{j=0}^n (x - x_j) & \text{sinon.} \end{cases}$$

[Introduction](#)[Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange](#)[Interpolation de
Newton et
différences divisées](#)[Algorithme](#)[Erreur
d'interpolation](#)[Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints](#)

Démonstration.

On suppose que $x \notin \{x_0, \dots, x_n\}$.



Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

**Erreur
d'interpolation**

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Démonstration.

On suppose que $x \notin \{x_0, \dots, x_n\}$. Soit P_{n+1} le polynôme d'interpolation de f aux points $\{x_0, \dots, x_n, x\}$.



Démonstration.

On suppose que $x \notin \{x_0, \dots, x_n\}$. Soit P_{n+1} le polynôme d'interpolation de f aux points $\{x_0, \dots, x_n, x\}$. Alors :

$$e_n(x) = f(x) - P_n(x) = P_{n+1}(x) - P_n(x) = f[x_0, \dots, x_n, x] \prod_{j=0}^n (x - x_j).$$



Théorème 2

Soient f une fonction définie sur \mathbb{R} , de classe C^k , et x_0, \dots, x_k des réels distincts. On pose $a = \min\{x_0, \dots, x_k\}$ et $b = \max\{x_0, \dots, x_k\}$. Alors il existe $\xi \in]a, b[$ tel que

$$f[x_0, \dots, x_k] = \frac{f^{(k)}(\xi)}{k!}.$$

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
LagrangeInterpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolationExtension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Démonstration

Dans le cas où $k = 1$, c'est une application du théorème des accroissements finis.

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

**Erreur
d'interpolation**

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Démonstration

Dans le cas où $k = 1$, c'est une application du théorème des accroissements finis. Supposons $k > 1$ quelconque. Soit P_k le polynôme d'interpolation de f aux points x_0, \dots, x_k .

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Démonstration

Dans le cas où $k = 1$, c'est une application du théorème des accroissements finis. Supposons $k > 1$ quelconque. Soit P_k le polynôme d'interpolation de f aux points x_0, \dots, x_k . Alors, la fonction :

$$e_k(x) = f(x) - P_k(x)$$

s'annule au moins en $k + 1$ points distincts : x_0, \dots, x_k .

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Démonstration

Dans le cas où $k = 1$, c'est une application du théorème des accroissements finis. Supposons $k > 1$ quelconque. Soit P_k le polynôme d'interpolation de f aux points x_0, \dots, x_k . Alors, la fonction :

$$e_k(x) = f(x) - P_k(x)$$

s'annule au moins en $k + 1$ points distincts : x_0, \dots, x_k .
Donc, d'après le théorème de Rolle, la fonction $(e_k)'$
s'annule au moins en k points distincts dans $]a, b[$.

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Démonstration

Dans le cas où $k = 1$, c'est une application du théorème des accroissements finis. Supposons $k > 1$ quelconque. Soit P_k le polynôme d'interpolation de f aux points x_0, \dots, x_k . Alors, la fonction :

$$e_k(x) = f(x) - P_k(x)$$

s'annule au moins en $k + 1$ points distincts : x_0, \dots, x_k .

Donc, d'après le théorème de Rolle, la fonction $(e_k)'$ s'annule au moins en k points distincts dans $]a, b[$. La fonction $(e_k)''$ s'annule au moins en $k - 1$ points distincts dans $]a, b[$...et la fonction $(e_k)^{(k)}$ s'annule en au moins un point dans $]a, b[$.

[Introduction](#)[Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange](#)[Interpolation de
Newton et
différences divisées](#)[Algorithme](#)[Erreur
d'interpolation](#)[Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints](#)

Démonstration

Donc :

$$\exists \xi \in]a, b[\text{ tel que } (e_k)^{(k)}(\xi) = f^{(k)}(\xi) - P_k^{(k)}(\xi) = 0.$$



Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Démonstration

Donc :

$$\exists \xi \in]a, b[\text{ tel que } (e_k)^{(k)}(\xi) = f^{(k)}(\xi) - P_k^{(k)}(\xi) = 0.$$

Or,

$$P_k^{(k)}(\xi) = k! f[x_0, \dots, x_k].$$



Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Démonstration

Donc :

$$\exists \xi \in]a, b[\text{ tel que } (e_k)^{(k)}(\xi) = f^{(k)}(\xi) - P_k^{(k)}(\xi) = 0.$$

Or,

$$P_k^{(k)}(\xi) = k! f[x_0, \dots, x_k].$$

Donc :

$$\exists \xi \in]a, b[\text{ tel que } f[x_0, \dots, x_k] = \frac{f^{(k)}(\xi)}{k!}.$$

□

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Théorème 3

Soient f une fonction de classe C^{n+1} sur un intervalle $[a, b]$, x_0, \dots, x_n des réels distincts de $[a, b]$, et P_n le polynôme d'interpolation de f sur le support x_0, \dots, x_n . Alors pour tout x dans $[a, b]$ il existe $\xi \in]a, b[$ tel que

$$e_n(x) = \frac{f^{(n+1)}(\xi)}{(n+1)!} \prod_{j=0}^n (x - x_j).$$

Démonstration.

C'est une conséquence de la proposition et du théorème précédents. □

[Introduction](#)[Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange](#)[Interpolation de
Newton et
différences divisées](#)[Algorithme](#)[Erreur
d'interpolation](#)[Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints](#)

Plan

1. Introduction
2. Le polynôme d'interpolation de Lagrange
3. Interpolation de Newton et différences divisées
4. Algorithme
5. Erreur d'interpolation
6. Extension au cas où les points du support ne sont pas disjoints

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Extension au cas où les points du support ne sont pas disjoints

Exercice 1.

1. On suppose f assez régulière. Quelle est la limite de $f[x_0, x]$ lorsque x tend vers x_0 ?
2. Quelle est la limite de $f[x_0, x, x_2]$ quand x tend vers x_0 ? On définit $f[x_0, x_0, x_2]$ par cette limite.
3. Quelle est la limite de $f[x_0, x_0, x]$ lorsque x tend vers x_0 ?
4. Généraliser : quelle est la valeur de $f[x_0, \dots, x_0]$, où dans le membre de gauche x_0 apparaît $n + 1$ fois ?

[Introduction](#)[Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange](#)[Interpolation de
Newton et
différences divisées](#)[Algorithme](#)[Erreur
d'interpolation](#)[Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints](#)

Extension au cas où les points du support ne sont pas disjoints

Dans cette partie on suppose que les points du support ne sont pas nécessairement distincts.

Théorème 4

Soit f une fonction de \mathbb{R} dans \mathbb{R} de classe C^n , alors on peut prolonger la fonction $f[x_0, \dots, x_n]$ en une fonction continue de \mathbb{R}^{n+1} dans \mathbb{R} .

Extension au cas où les points du support ne sont pas disjoints

Dans cette partie on suppose que les points du support ne sont pas nécessairement distincts.

Théorème 4

Soit f une fonction de \mathbb{R} dans \mathbb{R} de classe C^n , alors on peut prolonger la fonction $f[x_0, \dots, x_n]$ en une fonction continue de \mathbb{R}^{n+1} dans \mathbb{R} .

Démonstration.

Cela découle d'un passage à la limite et du théorème 2. \square

Définition 1

Soient x_0, x_1, \dots, x_n , $n + 1$ réels distincts ou non, et f une fonction de \mathbb{R} dans \mathbb{R} de classe C^n , on définit la différence divisée généralisée $f[x_0, x_1, \dots, x_n]$ comme le prolongement par continuité de $f[x_0, x_1, \dots, x_n]$ dans le cas où les points du support sont distincts.

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Corollaire 1

Si tous les x_i sont égaux, on a,

$$f[x_0, \dots, x_n] = \frac{f^{(n)}(x_0)}{n!},$$

sinon si il existe i tel que $x_i \neq x_0$, on a :

$$f[x_0, \dots, x_n] = \frac{f[x_1, \dots, x_{i-1}, x_i, x_{i+1}, \dots, x_n] - f[x_0, \dots, x_{i-1}, x_{i+1}, \dots, x_n]}{x_i - x_0}.$$

La quantité précédente ne dépend pas du x_i choisi et, quelque soit n , et quelque soient les $n + 1$ points distincts ou non x_0, \dots, x_n , quelque soit la permutation σ sur $0, \dots, n$, on a

$$f[x_0, \dots, x_n] = f[x_{\sigma(0)}, \dots, x_{\sigma(n)}].$$

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
LagrangeInterpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolationExtension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Corollaire 2 (suite)

En particulier, pour tout couple (i, j) tel que $x_i \neq x_j$,

$$f[x_0, \dots, x_n] = \frac{f[x_0, \dots, x_n, / \{x_i\}] - f[x_0, \dots, x_n, / \{x_j\}]}{x_j - x_i}.$$

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Corollaire 2

Supposons f de classe C^n sur \mathbb{R} . Alors,

$$F(x) = f[x_0, \dots, x_{n-1}, x],$$

est continue sur \mathbb{R} .

Si de plus f est de classe C^{n+1} sur \mathbb{R} , alors, F est dérivable sur \mathbb{R} et,

$$F'(x) = f[x_0, \dots, x_{n-1}, x, x].$$

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
LagrangeInterpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolationExtension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Démonstration.

La continuité est un cas particulier du théorème 4. Si F est de classe C^{n+1} . On écrit,

$$\begin{aligned} f[x_0, \dots, x_{n-1}, x, x+h] &= \frac{f[x_0, \dots, x_{n-1}, x+h] - f[x_0, \dots, x_{n-1}, x]}{h} \\ &= \frac{F(x+h) - F(x)}{h}. \end{aligned}$$



Démonstration.

La continuité est un cas particulier du théorème 4. Si F est de classe C^{n+1} . On écrit,

$$\begin{aligned}f[x_0, \dots, x_{n-1}, x, x+h] &= \frac{f[x_0, \dots, x_{n-1}, x+h] - f[x_0, \dots, x_{n-1}, x]}{h} \\ &= \frac{F(x+h) - F(x)}{h}.\end{aligned}$$

Mais,

$$f[x_0, \dots, x_{n-1}, x, t],$$

est continue en t , donc,

$$\frac{F(x+h) - F(x)}{h} \rightarrow f[x_0, \dots, x_{n-1}, x, x] \text{ quand } h \rightarrow 0.$$



Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Définition 2

On dit que le polynôme P interpole f sur le support x_0, x_1, \dots, x_n si,

$$\forall i \in 0, \dots, n \quad \forall l \in 0, \dots, \alpha_i - 1 \quad P^{(l)}(x_i) = f^{(l)}(x_i)$$

où α_i est le nombre d'occurrences de x_i dans le support.

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Définition 2

On dit que le polynôme P interpole f sur le support x_0, x_1, \dots, x_n si,

$$\forall i \in 0, \dots, n \quad \forall l \in 0, \dots, \alpha_i - 1 \quad P^{(l)}(x_i) = f^{(l)}(x_i)$$

où α_i est le nombre d'occurrences de x_i dans le support.

Théorème 5

Pour toute fonction f de classe C^n , il existe un unique polynôme qui interpole f sur le support $\{x_0, \dots, x_n\}$

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Démonstration

Soit $F : \mathbb{R}^{n+1} \mapsto \mathbb{R}^{n+1}$ l'application qui à tout vecteur (a_0, a_1, \dots, a_n) associe le vecteur constitué des valeurs de la fonction $\sum_{k=0}^n a_k (x_i)^k$ et de ses dérivées jusqu'à l'ordre $\alpha_i - 1$, au points $(x_i)_{0 \leq i \leq n}$.

Démonstration

Soit $F : \mathbb{R}^{n+1} \mapsto \mathbb{R}^{n+1}$ l'application qui à tout vecteur (a_0, a_1, \dots, a_n) associe le vecteur constitué des valeurs de la fonction $\sum_{k=0}^n a_k(x_i)^k$ et de ses dérivées jusqu'à l'ordre $\alpha_i - 1$, au points $(x_i)_{0 \leq i \leq n}$. Montrons que F est injective.

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Démonstration

Soit $F : \mathbb{R}^{n+1} \mapsto \mathbb{R}^{n+1}$ l'application qui à tout vecteur (a_0, a_1, \dots, a_n) associe le vecteur constitué des valeurs de la fonction $\sum_{k=0}^n a_k (x_i)^k$ et de ses dérivées jusqu'à l'ordre $\alpha_i - 1$, au points $(x_i)_{0 \leq i \leq n}$. Montrons que F est injective. Soit $A = (a_0, a_1, \dots, a_n)$. Supposons que

$$F(A) = 0.$$

[Introduction](#)[Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange](#)[Interpolation de
Newton et
différences divisées](#)[Algorithme](#)[Erreur
d'interpolation](#)[Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints](#)

Démonstration

Alors si,

$$P(x) = \sum_{k=0}^n a_k x^k,$$



Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Démonstration

Alors si,

$$P(x) = \sum_{k=0}^n a_k x^k,$$

on a,

$$P^{(l)}(x_i) = 0 \quad \forall i \in 0, \dots, n, \forall l \in 0, \dots, \alpha_i - 1.$$



Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Démonstration

Alors si,

$$P(x) = \sum_{k=0}^n a_k x^k,$$

on a,

$$P^{(l)}(x_i) = 0 \quad \forall i \in 0, \dots, n, \forall l \in 0, \dots, \alpha_i - 1.$$

Donc,

$$P(x) = Q(x) \prod_{i=0}^d (x - x_i)^{\alpha_i},$$

où d est le nombre de points distincts du support.



Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Démonstration

Alors si,

$$P(x) = \sum_{k=0}^n a_k x^k,$$

on a,

$$P^{(l)}(x_i) = 0 \quad \forall i \in 0, \dots, n, \forall l \in 0, \dots, \alpha_i - 1.$$

Donc,

$$P(x) = Q(x) \prod_{i=0}^d (x - x_i)^{\alpha_i},$$

où d est le nombre de points distincts du support. or P est de degré au plus n , donc $P = 0$ et F est injective.



Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Théorème 6

Le polynôme P défini par,

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

interpole f sur le support x_0, \dots, x_n .

Démonstration

Si, $x_0 = x_1 = \dots = x_n$, le résultat est vrai par le développement de Taylor.

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Démonstration

Si, $x_0 = x_1 = \dots = x_n$, le résultat est vrai par le développement de Taylor. Sinon, on effectue une récurrence sur n .

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Démonstration

Si, $x_0 = x_1 = \dots = x_n$, le résultat est vrai par le développement de Taylor. Sinon, on effectue une récurrence sur n . Pour $n = 0$, le résultat est vrai.

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Démonstration

Si, $x_0 = x_1 = \dots = x_n$, le résultat est vrai par le développement de Taylor. Sinon, on effectue une récurrence sur n . Pour $n = 0$, le résultat est vrai. Supposons le résultat vrai jusqu'à l'ordre n .

Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange

Interpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolation

Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints

Démonstration

Si, $x_0 = x_1 = \dots = x_n$, le résultat est vrai par le développement de Taylor. Sinon, on effectue une récurrence sur n . Pour $n = 0$, le résultat est vrai. Supposons le résultat vrai jusqu'à l'ordre n . Sans perte de généralité, on suppose que $x_0 \neq x_{n+1}$.

Démonstration

Si, $x_0 = x_1 = \dots = x_n$, le résultat est vrai par le développement de Taylor. Sinon, on effectue une récurrence sur n . Pour $n = 0$, le résultat est vrai. Supposons le résultat vrai jusqu'à l'ordre n . Sans perte de généralité, on suppose que $x_0 \neq x_{n+1}$. Soit p le polynôme d'interpolation sur le support $\{x_0, \dots, x_n, x_{n+1}\}$. On vérifie que :

$$p(x) = \frac{x - x_0}{x_{n+1} - x_0} q_n(x) + \frac{x_{n+1} - x}{x_{n+1} - x_0} p_n(x),$$

où q_n est le polynôme d'interpolation sur le support x_1, \dots, x_{n+1} et p_n est le polynôme d'interpolation sur le support x_0, \dots, x_n .

[Introduction](#)[Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange](#)[Interpolation de
Newton et
différences divisées](#)[Algorithme](#)[Erreur
d'interpolation](#)[Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints](#)

Démonstration

On en déduit grâce à l'hypothèse de récurrence que le terme de degré $n + 1$ de p est égal à :

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

[Introduction](#)[Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange](#)[Interpolation de
Newton et
différences divisées](#)[Algorithme](#)[Erreur
d'interpolation](#)[Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints](#)

Démonstration

On en déduit grâce à l'hypothèse de récurrence que le terme de degré $n + 1$ de p est égal à :

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

Soit :

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

[Introduction](#)[Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange](#)[Interpolation de
Newton et
différences divisées](#)[Algorithme](#)[Erreur
d'interpolation](#)[Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints](#)

Démonstration

On en déduit grâce à l'hypothèse de récurrence que le terme de degré $n + 1$ de p est égal à :

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

Soit :

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

Alors $R(x)$ est un polynôme de degré inférieur ou égal à n .

[Introduction](#)[Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange](#)[Interpolation de
Newton et
différences divisées](#)[Algorithme](#)[Erreur
d'interpolation](#)[Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints](#)

Preuve

Démonstration

On en déduit grâce à l'hypothèse de récurrence que le terme de degré $n + 1$ de p est égal à :

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

Soit :

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

Alors $R(x)$ est un polynôme de degré inférieur ou égal à n .
Par ailleurs, $R(x)$ interpole f sur le support, $\{x_0, \dots, x_n\}$ car $\phi(x) = (x - x_0)(x - x_1)\dots(x - x_n)$ vérifie,

$$\phi^{(l)}(x_i) = 0 \text{ pour tout } l \in 0, \dots, \alpha_i - 1.$$

[Introduction](#)[Le polynôme
d'interpolation de
Lagrange](#)[Interpolation de
Newton et
différences divisées](#)[Algorithme](#)[Erreur
d'interpolation](#)[Extension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints](#)

Démonstration

Par hypothèse de récurrence,

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

donc,

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



Introduction

Le polynôme
d'interpolation de
LagrangeInterpolation de
Newton et
différences divisées

Algorithme

Erreur
d'interpolationExtension au cas
où les points du
support ne sont
pas disjoints