

Corrigé succinct du TD3

Ex. 1. a) $\{L_0, \dots, L_n\}$ est une base de $\mathcal{P}_n$ (dim($\mathcal{P}_n$) = $n+1$). En effet, si une combinaison linéaire $\sum_{j=0}^n \alpha_j L_j(x) \equiv 0$, alors pour $x = x_i$, cela entraîne $\alpha_i L_i(x_i) = \alpha_i = 0$, donc les α_i sont tous nuls : ce système est bien libre, donc est une base.

$\forall i, \forall j \neq i, L_i(x_j) = 0$, donc $L_i(x)$ est divisible par $(x - x_j), \forall j \neq i$, donc par $\prod_{j \neq i} (x - x_j)$, puisque ces polynômes ont deux à deux premiers entre eux. Donc $L_i(x) = C \prod_{j \neq i} (x - x_j) = \prod_{\substack{j \neq i \\ 0 \leq j \leq n}} \frac{(x - x_j)}{x_i - x_j}$, car $L_i(x_i) = 1$.

b) $p_n(x) = \sum_{i=0}^n f(x_i) L_i(x)$ répond à la question, et c'est la seule solution, car les L_i forment une base.

c) $p_n(x) = -\frac{3}{2} L_0(x) + \frac{1}{4} L_2(x)$, avec $\begin{cases} \alpha_0 = -1 = -x_4, \\ \alpha_1 = -\frac{1}{2} = -x_3, \\ \alpha_2 = 0, \end{cases}$
 et $L_0(x) = \frac{(x+1/2)(x-1/2)(x-1)}{(-1+1/2)(-1)(-1-1/2)(-1-1)}$, donc $\begin{cases} \alpha_0 = -1 = -x_4, \\ \alpha_1 = -\frac{1}{2} = -x_3, \\ \alpha_2 = 0, \end{cases}$
 $L_0(x) = \frac{x(x-1)(x^2-1/4)}{3/2}$, et de même $L_2(x) = \frac{(x-1)(x-1/2)(x+1/2)(x)}{1/4} = \frac{(x^2-1)(x^2-1/4)}{4}$.

d) Posons $\forall x, \forall t$

$q(t) = f(t) - p_n(t) - k(x) \prod_{i=0}^n (t - x_i)$, en supposant que $\forall i, x_i \neq x$. On choisit $k(x)$ tq $q(t)|_{t=x} = 0$. Alors q admet $(n+2)$ zéros distincts :

$x_0, \dots, x_n$ et x . En appliquant le thm de Rolle n fois, on en déduit qu'il existe $\xi \in]a, b[$ tq $q^{(n+1)}(\xi) = f^{(n+1)}(\xi) - \underbrace{p_n^{(n+1)}(\xi)}_0 - k(x) \cdot (n+1)! = 0$, d'où le résultat.

e) Laissez en exercice

Ex. 2:

a) on fait tout de suite la démonstration générale. Pour $x_0, x_1, \dots, x_n$ distincts et $f \in C^1([a, b])$, on cherche $p_{2n+1} \in \mathbb{P}_{2n+1}$ tq $\forall i=0, 1, \dots, n, p_{2n+1}(x_i) = f(x_i)$ et $p'_{2n+1}(x_i) = f'(x_i)$.

On cherche donc $\forall i=0, 1, \dots, n$ des polynômes A_i et B_i tels que
$$\begin{cases} \forall j \neq i, A_i(x_j) = B_i(x_j) = 0, \text{ et} \\ A_i(x_i) = 1, A'_i(x_i) = 0, \text{ et} \\ B_i(x_i) = 0, B'_i(x_i) = 1 \end{cases}$$

Si on a trouvé les $(2n+2)$ polynômes A_i et B_i , ils forment une base, car si une combinaison linéaire $q(x) = \sum_{i=0}^n (\alpha_i A_i(x) + \beta_i B_i(x)) \equiv 0$, alors $\forall i=0, \dots, n$, $q(x_i) = 0 \Rightarrow \alpha_i = 0$, et $q'(x_i) = 0$, donc $\beta_i = 0$, donc ces $(2n+2)$ vecteurs sont linéairement indépendants dans $\mathbb{P}_{2n+1}$, avec $\dim(\mathbb{P}_{2n+1}) = 2n+2$, donc forment une base.

b) on raisonne comme à l'exercice 1

$q(t) = f(t) - p_{2n+1}(t) - \left(\prod_{i=0}^n (t-x_i)^2 \right) k(x) = 0$ pour $t = x_0, x_1, \dots, x_n$ (zéros doubles) et pour $t = x_{n+1}$ on a choisi ainsi $k(x)$. D'après le théorème de Rolle, q' s'annule $(2n+2)$ fois, i.e. pour $t = x_0, \dots, x_n$ et une fois au moins sur chaque $]x_i, x_{i+1}[$, ou $]x_i, x[$ et $]x, x_{n+1}[$ si $x_i < x < x_{i+1}$. On conclut comme à l'exercice 1.

c) Découvrons les polynômes A_i et B_i dans le cas général. Par exemple $B_i(x)$ est divisible par $(x-x_j)^2 \forall j \neq i$, et par $(x-x_i)$, donc, d'après l'exercice 1,

$$B_i(x) = C \left(\prod_{j \neq i} \left(\frac{x-x_j}{x_i-x_j} \right)^2 \right) \cdot (x-x_i) = (x-x_i) L_i^2(x) \cdot C. \quad \text{on } (3)$$

$B_i'(x_i) = 1$, d'où $((x_i-x_i) \cdot 2 L_i(x_i) L_i'(x_i) + 1 \cdot L_i^2(x_i)) \cdot C = 1$,
 donc $C=1$. Quant à $A_i(x)$, on
 le cherche sous la forme :

$$A_i(x) = (L_i(x))^2 (a(x-x_i) + b).$$

Alors $A_i(x_i) = 1$ entraîne $1 \cdot b = 1$, donc $b=1$,
 et $A_i'(x)|_{x=x_i} = 2 L_i(x_i) L_i'(x_i) (a(x_i-x_i) + b) + (L_i(x_i))^2 \cdot a = 2 L_i'(x_i) \cdot 1 + a = 0$,
 donc $A_i(x) = (L_i(x))^2 (1 - 2 L_i'(x_i))$

d) Pour $n=2$, on obtient $L_1(x) = \left(\frac{x-x_2}{x_1-x_2} \right)$; $L_2(x) = \left(\frac{x-x_1}{x_2-x_1} \right)$

$$B_1(x) = (x-x_1) \left(\frac{x-x_2}{x_1-x_2} \right)^2; \quad A_1(x) = \left(\frac{x-x_2}{x_1-x_2} \right)^2 \left(1 - 2 \cdot \underbrace{\frac{1}{x_1-x_2}}_{L_1'(x_1)} \right)$$

et de même pour A_2 et B_2 .