

MILHAUD Xavier
VOISIN Basile

TP 4 : Interpolation linéaire par morceaux

Question 1 .

Fonction permettant le calcul des coefficients des P_i :

```
function [a,b] = pwl(x,y)
n = length(x);
a = y(1 :n-1); b = (y(2 :n)-y(1 :n-1))./(x(2 :n)-x(1 :n-1));
```

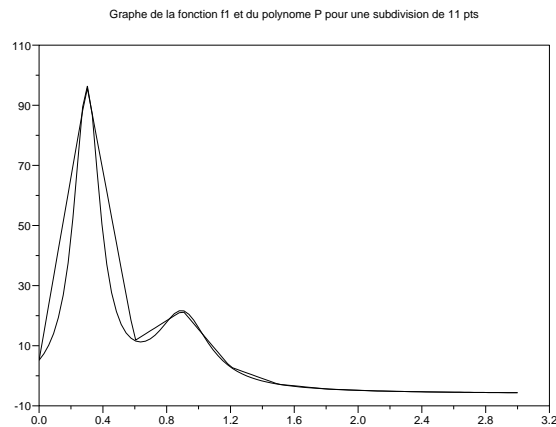
Question 2 .

Cette fonction procède en deux temps : d'abord elle cherche l'intervalle contenant x , et ensuite, elle évalue $P(t)$ en utilisant la bonne expression de P_i .

```
function p = pwleval(a,b,x,t)
n = length(x); i = 1;
while (t > x(i)) , i = i+1; end
if (i > 1) then, i = i-1; end
p = b(i)*(t-x(i))+a(i)
```

Question 3 .

Après avoir généralisé la fonction `pwleval` à un vecteur, nous avons tracé le graphe de la fonction $f_1(x) = \frac{1}{(x-0,3)^2+0,01} + \frac{1}{(x-0,9)^2+0,04} - 6$ et du polynôme P correspondant sur l'intervalle $[0, 3]$:



Question 4 .

Le but est donc de calculer la borne n_1 pour la fonction f_1 sur $[0, 3]$ telle que l'erreur d'interpolation soit inférieure à $\delta=0,1$.

Pour cela, on prend n tel que $n \geq 1 + (\beta - \alpha) * \text{sqrt}(M/(8 * \delta))$.

Notre pas h est égal à $(\beta - \alpha)/(n - 1)$ puisque nous sommes dans le cas d'une subdivision uniforme. Nous allons donc calculer le max de la dérivée seconde afin d'obtenir la valeur de M . Seul un ordre de grandeur nous intéresse pour cette valeur.

La dérivée seconde vaut donc : $f_1^{(2)}(x) = \frac{6(x^2-6x+0.866)}{(x^2-6x+0.1)^3} + \frac{6(x^2-1.8x+0.796)}{(x^2-1.8x+0.85)^3}$

On trouve en effectuant le calcul sous scilab : $n_1 = 475$ en ayant pris pour $x=\text{linspace}(0,3,100000)$ et ayant obtenu un max de 19965,5.

Question 5 .

Le but dans cette partie est de trouver une subdivision plus efficace, c'est à dire moins de x_i en conservant une erreur d'interpolation similaire, donc notre borne n_1 doit être inchangée.

On nous demande donc d'écrire une fonction `pwladapt`($\alpha, \beta, h, \delta, f_1$) qui nous retourne un vecteur correspondant à la subdivision de l'intervalle pour une bonne interpolation, donc une suite de x_i .

Nous avons écrit une fonction récursive qui permet de créer un vecteur contenant toutes les bornes supérieures des intervalles admissibles (on procède par dichotomie) ; que nous utilisons ensuite dans la fonction `pwladapt` qui se contente de concaténer la borne inférieure de l'intervalle à subdiviser avec le vecteur précédent.

```
function x = rec(u,v,h,d,f)
if ( (abs(f((u+v)/2)-(f(u)+f(v))/2))<=d) | (abs(u-v)<h) ) then , x = [v];
else x = [rec(u,(u+v)/2,h,d,f),rec((u+v)/2,v,h,d,f)]; end
endfunction
```

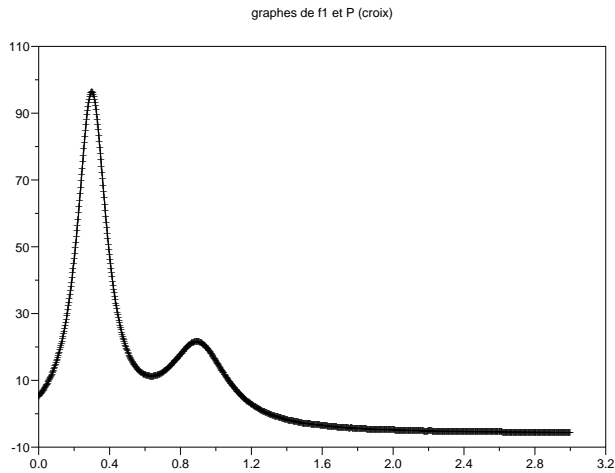
```
function z = pwladapt(a,b,h,d,f)
z = [[a],rec(a,b,h,d,f)];
endfunction
```

Question 6 .

Ici, on teste la fonction `pwladapt` avec $\alpha = 0$, $\beta = 3$, $h = \frac{3}{n_1-1}$, $\delta = 0,1$ et $f = f_1$.

Pour tracer f_1 et P , on utilise donc une grille régulière de 1000 points entre 0 et 3. La fonction `pwladapt` nous a permis de calculer la subdivision z de $[a, b]$ comportant 76 points ; la fonction `pwl` nous a permis de calculer les coefficients de P ; et finalement, la fonction `pulevalgen` nous a servi pour tracer le polynôme P .

Nous constatons une superposition excellente des courbes de f_1 et de P :



Ici, le critère d'admissibilité de la subdivision s'est montré valable.

Question 7 .

Ici, on veut trouver une subdivision admissible pour interpoler $\sin(x)$ sur $[0, 2\pi]$ en prenant $\delta = 0,1$. Avec ce δ on calcule $n_2 = 9$, d'où $h = \frac{2\pi}{n_2-1} = 0,785$. En appliquant `pwladapt`, on obtient une "subdivision" en un seul intervalle, l'intervalle d'origine $[0, 2\pi]$, ce qui est logique car $\sin(\frac{0+2\pi}{2}) = \sin(0) = \sin(2\pi)$. On obtient ainsi un polynôme P qui est en fait une droite et qui interpole donc mal la fonction sinus.

Pour que l'algorithme fonctionne correctement, une condition suffisante serait que, si f est périodique, l'intervalle d'interpolation ne soit pas multiple d'une période. Il y aurait comme une idée de dérivées.