

Pour  $n \in \mathbb{N}^*$  on pose  $h = \frac{1}{n}$  et pour  $k \in \llbracket 0, n \rrbracket$ ,  $x_k = \frac{k}{n}$ .

On note  $S$  l'ensemble des fonctions (dites *splines cubiques*) de classe  $\mathcal{C}^2$  de  $[0, 1]$  dans  $\mathbb{C}$  telles que, pour tout  $i \in \llbracket 0, n-1 \rrbracket$ , la restriction de  $s$  à  $[x_i, x_{i+1}]$  est polynômiale de degré au plus 3.

Dans tout ce qui suit,  $f$  est une fonction de classe  $\mathcal{C}^1$  de  $[0, 1]$  dans  $\mathbb{C}$ .

I) Soit  $(a, b) \in \mathbb{R}^2$  avec  $a < b$ . On note  $E$  l'espace vectoriel des fonctions polynomiales de  $[a, b]$  dans  $\mathbb{C}$ .

Soit  $(h_0 = (t \mapsto 1), h_1 = (t \mapsto (t - a)), h_2 = (t \mapsto (t - a)^3), h_3 = (t \mapsto (t - b)^3)$ . Justifier que  $(h_i)_{0 \leq i \leq 3}$  est une base de  $E$ .

Soit  $(\alpha, \beta, \lambda, \mu) \in \mathbb{C}^4$ . Prouver qu'il existe une fonction  $h \in E$  et une seule telle que  $h(a) = \alpha, h(b) = \beta, h''(a) = \lambda, h''(b) = \mu$ .

On exprimera  $h$  au moyen de  $(h_i)_{0 \leq i \leq 3}$ .

II) Soit  $(m_0, \dots, m_n) \in \mathbb{R}^{n+1}$ .

Montrer qu'il existe une unique fonction  $g$  définie sur  $[0, 1]$  à valeurs dans  $\mathbb{R}$  vérifiant :

i)  $\forall i \in \llbracket 0, n-1 \rrbracket$ , la restriction de  $g$  à  $[x_i, x_{i+1}]$  est polynômiale de degré au plus 3

ii)  $\forall i \in \llbracket 0, n \rrbracket$ ,  $g(x_i) = f(x_i)$

iii)  $g''(0) = m_0$ ;  $g''(1) = m_n$  et  $\forall i \in \llbracket 1, n-1 \rrbracket$   $m_i = \lim_{x \downarrow x_i} g'' = \lim_{x \uparrow x_i} g''$ .

On établira que pour tout  $i \in \llbracket 0, n-1 \rrbracket$  et tout  $t \in [x_i, x_{i+1}]$ , on a :

$$g(t) = m_i \frac{(x_{i+1} - t)^3}{6h} - m_{i+1} \frac{(x_i - t)^3}{6h} + u_i(t - x_i) + v_i$$

où  $u_i = \frac{f(x_{i+1}) - f(x_i)}{h} - \frac{h}{6}(m_{i+1} - m_i)$  et  $v_i = f(x_i) - \frac{h^2}{6}m_i$ .

III) Montrer que

$$(\star) \begin{cases} g \in S \\ g'(0) = f'(0) \\ \forall i \in \llbracket 0, n \rrbracket g(x_i) = f(x_i) \\ g'(1) = f'(1) \end{cases} \iff HM = B$$

où  $H$  est la matrice carrée d'ordre  $n+1$  définie par :

$$\begin{cases} H_{i,j} = 0 & \text{si } |i - j| \geq 2 \\ H_{i,j} = 1 & \text{si } |i - j| = 1 \\ H_{1,1} = H_{n+1,n+1} = 2; \forall i \in \llbracket 2, n \rrbracket & H_{i,i} = 4 \end{cases}$$

et  $B$  est une matrice colonne d'éléments :

$$\begin{cases} B_1 = \frac{6}{h^2}(f(x_1) - f(0) - hf'(0)) \\ \forall i \in \llbracket 2, n \rrbracket B_i = \frac{6}{h^2}(f(x_{n-1}) - 2f(x_n) + f(x_{n+1})) \\ B_{n+1} = \frac{6}{h^2}(f(x_{n-1}) - f(1) + hf'(1)) \end{cases}$$

IV) Soit  $H$  la matrice introduite au III) et  $X$  une matrice colonne à  $n+1$  éléments notés  $x_0, \dots, x_n$ . Calculer  ${}^tXHX$  et étudier le signe de son unique élément.

Prouver que la matrice  $H$  est inversible et que le problème  $(\star)$  admet une solution  $g$  et une seule.

V) Avec Maple.

Comparer la courbe exacte, l'interpolation polynomiale (de Lagrange), et l'interpolation par spline cubique dans les cas suivants :

-  $f = \exp$ ;  $n = 2, 4, 6$

-  $f = (t \mapsto \sin(5\pi t))$ ;  $n = 3, 5, 7, 9$

(On pourra chercher dans *CurveFitting*).

The term "spline" comes from the flexible spline devices used by shipbuilders and draftsmen to draw smooth shapes (in Wikipedia)