

SUR LA FORMULE D'HERMITE

ION ICHIM et GRIGORE ALBEANU

(Bucharest)

Dans cet ouvrage, en utilisant des résultats de [4], [5] et [6], nous présentons une formule de quadrature trigonométrique de type Hermite et une nouvelle méthode pour déterminer dans un point la valeur du polynôme trigonométrique d'interpolation.

On sait que

$$\tilde{\mathbb{R}}_{2n}[X] := \left\{ \sum_{i=0}^n a_i \cos(iX) + \sum_{i=1}^n b_i \sin(iX) \mid a_i, b_i \in \mathbb{R} \text{ pour } i \in \overline{0, n} \right\}$$

$$\left(\text{resp. } \tilde{\mathbb{R}}_{2n-1}[X] := \left\{ \sum_{i=1}^n \left(a_i \cos \left(\frac{2i-1}{2} X \right) + b_i \sin \left(\frac{2i-1}{2} X \right) \right) \mid a_i, b_i \in \mathbb{R} \text{ pour } i \in \overline{1, n} \right\} \right)$$

est un espace de Haar sur tout intervalle $[a, b]$ avec $b - a < 2\pi$.

L'opérateur différentiel associé à l'espace $\tilde{\mathbb{R}}_{2n}[X]$ (resp. à l'espace $\tilde{\mathbb{R}}_{2n-1}[X]$) est

$$(1) \quad L_{2n} := D(D^2 + 1^2I)(D^2 + 2^2I) \dots (D^2 + n^2I)$$

(resp.

$$(2) \quad L_{2n-1} := (D^2 + (1/2)^2I)(D^2 + (3/2)^2I) \dots (D^2 + ((2n-1)/2)^2I)).$$

Le noyau θ_{2n} (resp. θ_{2n-1}) associé à l'espace $\tilde{\mathbb{R}}_{2n}[X]$ (resp. à l'espace $\tilde{\mathbb{R}}_{2n-1}[X]$) vérifie l'égalité.

$$(3) \quad \theta_j(x, y) = \frac{2^j}{j} \left(\sin \left(\frac{x-y}{2} \right) \right)^j, \quad j \in \overline{2n-1, 2n} [4].$$

THÉORÈM 1. Soient E un espace de Banach, x_0, x_1, \dots, x_m , $m+1$ points distincts de l'intervalle $[a, b]$, (n_0, n_1, \dots, n_m) un élément de $(\mathbb{N}^*)^{m+1}$ et $(f_0^{(0)}, \dots, f_0^{(\mu_0)}, \dots, f_1^{(0)}, \dots, f_1^{(\mu_1)}, \dots, f_m^{(0)}, \dots, f_m^{(\mu_m)})$ un vecteur de $E^{n+1} \left(n+1 := \sum_{j=0}^m n_j \right)$. Alors il y a un seul polynôme trigonométrique T_V à coefficients dans E avec $\partial(T_V) \leq n$ tel que

$$(4) \quad (T_V)^{(i)}(x_j) = f_j^{(i)}, \quad j \in \overline{0, m} \text{ et } i \in \overline{0, \mu_j} (\mu_j := n_j - 1).$$

En outre, si $n = 2k$ (resp. $n = 2k - 1$) il y a une base $(H_{ji})_{j \in \overline{0, m}; i \in \overline{0, \mu_j}}$ dans $\tilde{\mathbb{R}}_{2k}[X]$ (resp. $\tilde{\mathbb{R}}_{2k-1}[X]$) tels que

$$(5) \quad H_{ji}^{(q)}(x_p) = \delta_{ip} \delta_{iq}, \quad j, p \in \overline{0, m}, \quad i \in \overline{0, \mu_j}, \quad q \in \overline{0, \mu_p} \text{ et}$$

$$(6) \quad (T_V)(x) = \sum_{j=0}^m \sum_{i=0}^{\mu_j} f_j^{(i)} H_{ji}(x), \quad [4].$$

Nous disons que $(H_{ji})_{j \in \overline{0, m}; i \in \overline{0, \mu_j}}$ est la base d'Hermite de l'espace $\tilde{\mathbb{R}}_{2k}[X]$ attachée aux points x_0, x_1, \dots, x_m avec les ordres de multiplicité n_0, n_1, \dots, n_m . Si $m = 0$ et $n_0 = 2k + 1$ cette base est notée par $(T_{2k,i})_{i \in \overline{0, 2k}}$ et nous allons l'appeler la base de Taylor.

THÉORÈME 2. Avec les notations précédentes on a :

$$T_{j,i}(x) = \theta_j(x, x_0) \text{ et}$$

$$T_{j,i-1}(x) = T_{j,i}(x) + (L_j q_i)(x_0) T_{j,i}(x) \text{ ou } i \in \overline{1, j} \text{ et}$$

$$q_i(x) := (x - x_0)^i / (i!), \quad [4].$$

THÉORÈME 3. (La formule d'Hermite). Soit $(T_{\mu_j-i,p})_{p \in \overline{0, \mu_j-i}}$ la base de Taylor attachée au point x_j ; $j \in \overline{0, m}$. Alors

$$(7) \quad H_{ji}(x) = \left(\sin \frac{x - x_j}{2} \right)^i g_j(x) \sum_{p=0}^{\mu_j-i} \left(\frac{u_{ji}}{g_j} \right)^{(p)} (x_j) T_{\mu_j-i,j,p}(x) \text{ où}$$

$$g_j(x) := \prod_{\substack{q=0 \\ q \neq j}}^m \left(\sin \frac{x - x_q}{2} \right)^{n_q}, \quad (T_{n,j,i}(x))_{i \in \overline{0, n}} \text{ est la base de Taylor attachée au}$$

$$\text{point } x_j \text{ avec l'ordre de multiplicité } n \text{ et } T_{n,j,i}(x) = \left(\sin \frac{x - x_j}{2} \right)^i u_{ji}(x).$$

En outre

$$(8) \quad (T_V)(x) = \sum_{j=0}^m g_j(x) \sum_{i=0}^{\mu_j} f_j^{(i)} \left(\sin \frac{x - x_j}{2} \right)^i \sum_{p=0}^{\mu_j-i} \left(\frac{u_{ji}}{g_j} \right)^{(p)} (x_j) \cdot T_{\mu_j-i,j,p}(x), \quad [4].$$

THÉORÈME 4. Pour toute fonction $f \in C^{(n)}([a, b]; E)$ l'erreur $(Rf)(x) := f(x) - (T_V f)(x)$ est représentée sous la forme

$$(9) \quad (Rf)(x) = \int_a^b \theta_n(x, y) (L_n f)(y) dy - \sum_{j=0}^m \sum_{i=0}^{\mu_j} H_{ji}(x) \int_a^{x_j} \theta_j(y) (L_n f)(y) dy$$

$$\text{où } \theta_{ji}(y) := \frac{\partial^i}{\partial x^i} (\theta_n(x, y))|_{x=x_j}, \quad [4].$$

THÉORÈME 5. Soient $x_0 = a$, $x_1 = b$ et $n_0 = n_1 = 2$ ($0 < b - a < 2\pi$). L'application linéaire $\sigma = \alpha_{00} \delta_{x_0} + \alpha_{01} \delta_{x_0^{(1)}} + \alpha_{10} \delta_{x_1} + \alpha_{11} \delta_{x_1^{(1)}}$ définie sur $C^{(1)}([a, b]; E)$ et qui vérifie l'égalité

$$(10) \quad \sigma(f) = \int_a^b f(x) dx$$

quel que soit $f \in E \otimes \tilde{\mathbb{R}}_3[X]$, se représente sous la forme

$$(11) \quad \begin{aligned} \sigma(f) = & \frac{2}{3} \frac{\sin \frac{3(b-a)}{4}}{\cos^3 \frac{b-a}{4}} (f(a) + f(b)) + \\ & + \frac{4}{3} \frac{\sin^2 \frac{b-a}{4}}{\cos^2 \frac{b-a}{4}} (f'(a) - f'(b)), \quad f \in C^{(1)}([a, b]; E). \end{aligned}$$

Il y a une constante $M > 0$ telle que, quels que soient $a, b \in \mathbb{R}$, avec $0 < b - a < 2\pi$

$$(12) \quad \begin{aligned} \left\| \int_a^b f(x) dx - \sigma(f) \right\| \leqslant & M \left(\cos \frac{b-a}{4} \right)^{-3} \sup_{y \in [a, b]} \| (L_3 f)(y) \| (b-a)^5 \end{aligned}$$

si $f \in C^{(4)}([a, b]; E)$.

Démonstration. Soient $(H_{ji})_{j \in \overline{0, 1}; i \in \overline{0, 1}}$ la base d'Hermite de l'espace $\tilde{\mathbb{R}}_3[X]$ attaché aux points distincts a et b avec les ordres de multiplicité $n_0 = n_1 = 2$. L'égalité (10) est vraie si et seulement si $a_{ji} = \int_a^b H_{ji}(x) dx$, $j, i \in \overline{0, 1}$. Pour déterminer la base d'Hermite nous utiliserons le théorème 3.

$$L_3 = (D^2 + (1/2)^2 I)(D^2 + (3/2)^2 I) = D^4 + (5/2)D^2 + (9/16)I;$$

$$T_{3,0,3}(x) = \frac{2^3}{3!} \sin^3 \left(\frac{x-a}{2} \right) = (4/3) \sin^3 \left(\frac{x-a}{2} \right);$$

$$T_{3,0,2}(x) = D T_{3,0,3}(x) + (L_3 q_3)(a) T_{3,0,3}(x) = D T_{3,0,3}(x) =$$

$$= 2 \sin^2 \left(\frac{x-a}{2} \right) \cos \left(\frac{x-a}{2} \right) \text{ où } q_i(x) := (x-a)^i / i!;$$

$$\begin{aligned} T_{3,0,1}(x) &= DT_{3,0,2}(x) + (L_3 q_2)(a) T_{3,0,3}(x) = \\ &= 2 \left(\sin\left(\frac{x-a}{2}\right) \cos^2\left(\frac{x-a}{2}\right) - \frac{1}{2} \sin^3\left(\frac{x-a}{2}\right) \right) + \\ &\quad + \frac{5}{2} \frac{4}{3} \sin^3\left(\frac{x-a}{2}\right) = 2 \sin\left(\frac{x-a}{2}\right) \cos^2\left(\frac{x-a}{2}\right) + \\ &\quad + \frac{7}{3} \sin^3\left(\frac{x-a}{2}\right); \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} T_{3,0,0}(x) &= DT_{3,0,1}(x) + (L_3 q_1)(a) T_{3,0,3}(x) = DT_{3,0,1}(x) = \\ &= \cos^3\left(\frac{x-a}{2}\right) - 2 \sin^2\left(\frac{x-a}{2}\right) \cos\left(\frac{x-a}{2}\right) + \\ &\quad + \frac{7}{2} \sin^2\left(\frac{x-a}{2}\right) \cos\left(\frac{x-a}{2}\right) = \cos^3\left(\frac{x-a}{2}\right) + \\ &\quad + \frac{3}{2} \sin^2\left(\frac{x-a}{2}\right) \cos\left(\frac{x-a}{2}\right). \end{aligned}$$

Donc $u_{00}(x) = T_{3,0,0}(x)$ et

$$\begin{aligned} H_{00}(x) &= \left(\sin\frac{x-b}{2} \right)^2 \left[\frac{u_{00}(a)}{\sin^2\frac{a-b}{2}} T_{1,0,0}(x) + \right. \\ &\quad \left. + \left(\frac{u_{00}}{\sin^2\frac{x-b}{2}} \right) (a) T_{1,0,1}(x) \right]. \end{aligned}$$

$$L_1 = D^2 + (1/2)^2 I; \quad T_{1,0,1}(x) = 2 \sin\frac{x-a}{2} \text{ et}$$

$$T_{1,0,0}(x) = DT_{1,0,1}(x) + (L_1 q_1)(a) T_{1,0,1}(x) = DT_{1,0,1}(x) = \cos\frac{x-a}{2}.$$

Alors

$$\begin{aligned} H_{00}(x) &= \sin^3\frac{x-b}{2} \left[\frac{1}{\sin^2\frac{b-a}{2}} \cos\frac{x-a}{2} + \right. \\ &\quad \left. + 2 \frac{\cos\frac{b-a}{2}}{\sin^3\frac{b-a}{2}} \sin\frac{x-a}{2} \right] = \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} &\frac{\sin^2\frac{x-b}{2}}{\sin^3\frac{b-a}{2}} \left[\sin\left(\frac{b-a}{2}\right) \cos\left(\frac{x-a}{2}\right) + 2 \cos\left(\frac{b-a}{2}\right) \sin\left(\frac{x-a}{2}\right) \right] = \\ &= \frac{1}{2 \sin^3\frac{b-a}{2}} \sin^2\left(\frac{x-b}{2}\right) \left[3 \sin\frac{x+b-2a}{2} + \sin\frac{x-b}{2} \right] = \\ &= \frac{1}{8 \sin^3\frac{b-a}{2}} \left[6 \sin\frac{x+b-2a}{2} + 3 \sin\frac{x-b}{2} - 3 \sin\frac{3x-b-2a}{2} + \right. \\ &\quad \left. + 3 \sin\frac{x-3b+2a}{2} - \sin\frac{3x-3b}{2} \right] \end{aligned}$$

En conséquence :

$$\begin{aligned} a_{00} &= \int_a^b H_{00}(x) dx = \\ &= \frac{1}{8 \sin^3\frac{b-a}{2}} \left[-12 \cos\frac{x+b-2a}{2} - 6 \cos\frac{x-b}{2} + \right. \\ &\quad \left. + 2 \cos\frac{3x-b-2a}{2} - 6 \cos\frac{x-3b+2a}{2} + \frac{2}{3} \cos\frac{3(x-b)}{2} \right]_{x=a}^{x=b} = \\ &= \frac{2}{3 \sin^3\frac{b-a}{2}} \left[3 \cos\frac{b-a}{2} - 3 \cos(b-a) + \cos\frac{3(b-a)}{2} - 1 \right]. \end{aligned}$$

On considère le polynôme trigonométrique

$$P(y) := 3 \cos(y) - 3 \cos(2y) + \cos(3y) - 1.$$

Vu que $P(0) = P'(0) = P''(0) = 0$, $\sin^3\frac{y}{2}$ divise ce polynôme [5]. Il résulte que : $P(y) = 8 \sin^3\left(\frac{y}{2}\right) \sin\left(\frac{3y}{2}\right)$. Donc

$$a_{00} = \frac{2}{3 \sin^3\frac{b-a}{2}} 8 \sin^3\left(\frac{b-a}{4}\right) \sin\left(\frac{3(b-a)}{4}\right) = (2/3) \frac{\sin\frac{3(b-a)}{4}}{\cos^3\frac{b-a}{4}}.$$

Vu que $T_{3,0,1}(x) = \sin \frac{x-a}{2} \left[2 \cos^2 \frac{x-a}{2} + \frac{7}{3} \sin^2 \frac{x-a}{2} \right]$ alors $u_{01}(x) = 2 \cos^2 \frac{x-a}{2} + \frac{7}{3} \sin^2 \frac{x-a}{2}$ et

$$\begin{aligned} H_{01}(x) &= \\ &= \sin \frac{x-a}{2} \cdot \sin^2 \frac{x-b}{2}, \quad \frac{u_{01}(a)}{\sin^2 \frac{a-b}{2}} = \frac{2 \sin \frac{x-a}{2} \sin^2 \frac{x-b}{2}}{\sin^2 \frac{b-a}{2}} = \\ &= \frac{1}{2 \sin^2 \frac{b-a}{2}} \left[2 \sin \frac{x-a}{2} - \sin \frac{3x-2b-a}{2} + \sin \frac{x+a-2b}{2} \right]. \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{Donc } a_{01} &= \int_a^b H_{01}(x) dx = \frac{1}{2 \sin^2 \frac{b-a}{2}} \left[-4 \cos \frac{x-a}{2} + \right. \\ &\quad \left. + \frac{2}{3} \cos \frac{3x-2b-a}{2} - 2 \cos \frac{x+a-2b}{2} \right]_{x=a}^{x=b} = \\ &= \frac{2 \left[3 - 4 \cos \frac{b-a}{2} + \cos(b-a) \right]}{3 \sin^2 \frac{b-a}{2}}. \end{aligned}$$

Mais le polynôme trigonométrique $Q(y) = \cos(2y) - 4 \cos y + 3$ se divise par $\sin^3\left(\frac{y}{2}\right)$ parce que $Q(0) = Q'(0) = Q''(0) = 0$ [5]. Donc

$$Q(y) = 8 \sin^4 \frac{y}{2} \text{ et } a_{01} = \frac{2}{3 \sin^2 \frac{b-a}{2}} \cdot 8 \sin^4 \frac{b-a}{4} = \frac{4}{3} \frac{\sin^2 \frac{b-a}{4}}{\cos^2 \frac{b-a}{4}}.$$

À la même manière on montre que $a_{10} = a_{00}$ et $a_{11} = -a_{01}$, c'est-à-dire l'égalité (11) est vraie.

D'après le théorème 4 nous avons

$$\begin{aligned} (Rf)(x) &= \frac{2^3}{3!} \int_a^b \sin^3 \frac{x-y}{2} (L_3 f)(y) dy - \\ &- H_{10}(x) \int_a^b \frac{2^3}{3!} \sin^3 \frac{b-y}{2} (L_3 f)(y) dy - H_{11}(x) \int_a^b 2 \sin^2 \frac{b-y}{2} \cos \frac{b-y}{2} (L_3 f)(y) dy. \end{aligned}$$

Parce que

$$\begin{aligned} \sigma(f) &= \sigma(Tf) = \\ &= \int_a^b (Tf)(x) dx \text{ alors } \int_a^b f(x) dx - \sigma(f) = \\ &= \frac{2^3}{3!} \int_a^b dx \int_a^x \sin^3 \left(\frac{x-y}{2} \right) (L_3 f)(y) dy - \\ &- \frac{2^3}{3!} a_{10} \int_a^b \sin^3 \left(\frac{b-y}{2} \right) (L_3 f)(y) dy - \\ &- 2a_{11} \int_a^b \sin^2 \left(\frac{b-y}{2} \right) \cos \left(\frac{b-y}{2} \right) (L_3 f)(y) dy \end{aligned}$$

Mais

$$\begin{aligned} \left\| \frac{2^3}{3!} \int_a^b dx \int_a^x \sin^3 \frac{x-y}{2} (L_3 f)(y) dy \right\| &= \\ &= \frac{2^3}{3!} \left\| \int_v^b dy \int_y^v \sin^3 \frac{x-y}{2} (L_3 f)(y) dx \right\| = \\ &= \frac{8^2}{2 \cdot 3^2} \left\| \int_a^b \sin^4 \frac{b-y}{4} \left(2 + \cos \frac{b-y}{2} \right) (L_3 f)(y) dy \right\| \leqslant \\ &\leqslant \frac{8^2}{6} \sup_{y \in [a, b]} \|(L_3 f)(y)\| (b-a) \sin^4 \frac{b-a}{4}, \end{aligned}$$

$$\left\| \frac{2^3}{3!} a_{10} \int_v^b \sin^3 \frac{b-y}{2} (L_3 f)(y) dy \right\| \leqslant$$

$$\leqslant \frac{2^3}{3!} \sup_{y \in [a, b]} \|(L_3 f)(y)\| \cdot \left\| a_{10} \int_a^b \sin^3 \frac{b-y}{2} dy \right\| =$$

$$\begin{aligned}
 &= \frac{2^3}{3!} \sup_{y \in [a, b]} \|(L_3 f)(y)\| \frac{16}{3^2} \frac{\sin^4 \frac{b-a}{4}}{\cos^3 \frac{b-a}{4}} \left(2 + \cos \frac{b-a}{2} \right) \left| \sin \frac{3(b-a)}{4} \right| \leq \\
 &\leq \frac{2^3 \cdot 16}{3!} \sup_{y \in [a, b]} \|(L_3 f)(y)\| \frac{\sin^5 \frac{b-a}{4}}{\cos^3 \frac{b-a}{4}}
 \end{aligned}$$

et

$$\begin{aligned}
 &2a_{11} \left\| \int_a^b \sin^2 \left(\frac{b-y}{2} \right) \cos \left(\frac{b-y}{2} \right) (L_3 f)(y) dy \right\| \leq \\
 &\leq \frac{8}{3} \operatorname{tg}^2 \left(\frac{b-a}{4} \right) \sup_{y \in [a, b]} \|(L_3 f)(y)\| \left| \int_a^b \sin^2 \left(\frac{b-y}{2} \right) \cos \left(\frac{b-y}{2} \right) dy \right| = \\
 &= \frac{8}{3} \cdot \frac{2}{3} \operatorname{tg}^2 \left(\frac{b-a}{4} \right) \cdot \sin^3 \left(\frac{b-a}{2} \right) \cdot \sup_{y \in [a, b]} \|(L_3 f)(y)\| = \\
 &= \frac{2^7}{3^2} \sin^5 \left(\frac{b-a}{4} \right) \cos \left(\frac{b-a}{4} \right) \sup_{y \in [a, b]} \|(L_3 f)(y)\|.
 \end{aligned}$$

En conséquence l'inégalité (12) est vraie.

COROLLAIRE 6. Soient $h_n := \frac{b-a}{n}$, $x_i^{(n)} := a + i \cdot h_n$, $i = 0, 1, \dots, n$ et $f \in C^{(4)}([a, b]; E)$.

Si

$$\begin{aligned}
 (Q_n f) := & \frac{2}{3} \frac{\sin \frac{3h_n}{4}}{\cos^3 \frac{h_n}{4}} \sum_{i=1}^n (f(x_i^{(n)}) + f(x_{i-1}^{(n)})) + \\
 (13) \quad & + \frac{4}{3} \operatorname{tg}^2 \left(\frac{h_n}{4} \right) (f'(a) - f'(b))
 \end{aligned}$$

alors

$$\lim_{n \rightarrow \infty} Q_n(f) = \int_a^b f(x) dx.$$

THÉORÈME 7 Soient $n+1$ points distincts de l'intervalle $[a, b]$ ($0 < b-a < 2\pi$), x_0, x_1, \dots, x_n , $(f_i)_{i \in \overline{0, n}}$ une famille de nombres réels et $T_{\overline{0, n}}(x)$ le polynôme trigonométrique qui satisfait les égalités : $T_{\overline{0, n}}(x_i) = f_i$ pour $i \in \overline{0, n}$.

Si $P_{\overline{0, n-1}}$ et $P_{\overline{1, n}}$ sont les polynômes trigonométriques tels que

$$P_{\overline{0, n-1}}(x_i) = f_i \cos \left(\frac{x_i - x_0}{2} \right), \quad i \in \overline{0, n-1}$$

et

$$P_{\overline{1, n}}(x_i) = f_i \cos \left(\frac{x_i - x_n}{2} \right), \quad i \in \overline{1, n} \text{ alors}$$

$$(14) \quad T_{\overline{0, n}}(x) = \frac{1}{\sin \frac{x_n - x_0}{2}} \begin{vmatrix} P_{\overline{1, n}}(x) & P_{\overline{0, n-1}}(x) \\ \sin \frac{x-x_n}{2} & \sin \frac{x-x_0}{2} \end{vmatrix}.$$

Démonstration. Soit

$$Q(x) := \frac{1}{\sin \frac{x_n - x_0}{2}} \begin{vmatrix} P_{\overline{1, n}}(x) & P_{\overline{0, n-1}}(x) \\ \sin \frac{x-x_n}{2} & \sin \frac{x-x_0}{2} \end{vmatrix}.$$

Évidemment, $\partial Q = \partial T_{\overline{0, n}}$ et pour $i \in \overline{1, n-1}$

$$\begin{aligned}
 Q(x_i) := & \frac{1}{\sin \frac{x_n - x_0}{2}} \begin{vmatrix} f_i \cos \frac{x_i - x_n}{2} & f_i \cos \frac{x_i - x_0}{2} \\ \sin \frac{x_i - x_n}{2} & \sin \frac{x_i - x_0}{2} \end{vmatrix} = \\
 & = \frac{f_i}{\sin \frac{x_n - x_0}{2}} \left(\sin \left(\frac{x_i - x_0}{2} \right) \cos \left(\frac{x_i - x_n}{2} \right) - \right. \\
 & \quad \left. - \cos \left(\frac{x_i - x_0}{2} \right) \sin \left(\frac{x_i - x_n}{2} \right) \right) = f_i = T_{\overline{0, n}}(x_i).
 \end{aligned}$$

Si $x := x_0$ (resp. $x := x_n$) on obtient

$$Q(x_0) := \frac{1}{\sin \frac{x_n - x_0}{2}} \begin{vmatrix} f_0 \cos \frac{x_0 - x_n}{2} & f_0 \\ \sin \frac{x_0 - x_n}{2} & 0 \end{vmatrix} = f_0 = T_{\overline{0, n}}(x_0).$$

(resp. $Q(x_n) = T_{\overline{0, n}}(x_n)$)Vu que le polynôme trigonométrique d'interpolation est unique il résulte que $T_{\overline{0, n}} = Q$.

Pour appliquer cet algorithme on utilise le tableau suivant, que nous présentons pour $n=5$

$T_{0,5}$	$\frac{0}{0,0}$	$\frac{0,0}{0,1}$	$\frac{0,0,0}{0,2}$	$\frac{0,0,0,0}{0,3}$	$\frac{0,0,0,1}{0,4}$	$\frac{0,0,1}{0,5}$	$\frac{0,0,1,1}{0,6}$	$\frac{0,0,1,2}{0,7}$	$\frac{0,0,1,3}{0,8}$	$\frac{0,0,1,3,2}{0,9}$	$\frac{0,0,1,3,3}{0,10}$	$\frac{0,0,1,3,4}{0,11}$	$\frac{0,0,1,3,4,2}{0,12}$	$\frac{0,0,1,3,4,3}{0,13}$	$\frac{0,0,1,3,4,3,3}{0,14}$	$\frac{0,0,1,3,4,3,4}{0,15}$
	$P_{0,0}$	$P_{0,1}$	$P_{0,2}$	$P_{0,3}$	$P_{0,4}$	$P_{0,5}$	$P_{0,6}$	$P_{0,7}$	$P_{0,8}$	$P_{0,9}$	$P_{0,10}$	$P_{0,11}$	$P_{0,12}$	$P_{0,13}$	$P_{0,14}$	$P_{0,15}$
	$P_{0,0,0}$	$P_{0,0,1}$	$P_{0,0,2}$	$P_{0,0,3}$	$P_{0,0,4}$	$P_{0,0,5}$	$P_{0,0,6}$	$P_{0,0,7}$	$P_{0,0,8}$	$P_{0,0,9}$	$P_{0,0,10}$	$P_{0,0,11}$	$P_{0,0,12}$	$P_{0,0,13}$	$P_{0,0,14}$	$P_{0,0,15}$
	$P_{0,0,0,0}$	$P_{0,0,0,1}$	$P_{0,0,0,2}$	$P_{0,0,0,3}$	$P_{0,0,0,4}$	$P_{0,0,0,5}$	$P_{0,0,0,6}$	$P_{0,0,0,7}$	$P_{0,0,0,8}$	$P_{0,0,0,9}$	$P_{0,0,0,10}$	$P_{0,0,0,11}$	$P_{0,0,0,12}$	$P_{0,0,0,13}$	$P_{0,0,0,14}$	$P_{0,0,0,15}$
	$P_{0,0,0,1,1}$	$P_{0,0,0,2,2}$	$P_{0,0,0,3,1}$	$P_{0,0,0,4,1}$	$P_{0,0,0,5,1}$	$P_{0,0,0,6,2}$	$P_{0,0,0,7,2}$	$P_{0,0,0,8,2}$	$P_{0,0,0,9,2}$	$P_{0,0,0,10,2}$	$P_{0,0,0,11,2}$	$P_{0,0,0,12,2}$	$P_{0,0,0,13,2}$	$P_{0,0,0,14,2}$	$P_{0,0,0,15,2}$	
	$P_{0,0,0,1,2,2}$	$P_{0,0,0,2,3,2}$	$P_{0,0,0,3,1,2}$	$P_{0,0,0,4,1,2}$	$P_{0,0,0,5,1,2}$	$P_{0,0,0,6,2,2}$	$P_{0,0,0,7,2,2}$	$P_{0,0,0,8,2,2}$	$P_{0,0,0,9,2,2}$	$P_{0,0,0,10,2,2}$	$P_{0,0,0,11,2,2}$	$P_{0,0,0,12,2,2}$	$P_{0,0,0,13,2,2}$	$P_{0,0,0,14,2,2}$	$P_{0,0,0,15,2,2}$	
	$P_{0,0,0,1,3,2,2}$	$P_{0,0,0,2,3,3,2}$	$P_{0,0,0,3,1,3,2}$	$P_{0,0,0,4,1,3,2}$	$P_{0,0,0,5,1,3,2}$	$P_{0,0,0,6,2,3,2}$	$P_{0,0,0,7,2,3,2}$	$P_{0,0,0,8,2,3,2}$	$P_{0,0,0,9,2,3,2}$	$P_{0,0,0,10,2,3,2}$	$P_{0,0,0,11,2,3,2}$	$P_{0,0,0,12,2,3,2}$	$P_{0,0,0,13,2,3,2}$	$P_{0,0,0,14,2,3,2}$	$P_{0,0,0,15,2,3,2}$	
	$P_{0,0,0,1,3,4,2,2}$	$P_{0,0,0,2,3,4,3,2}$	$P_{0,0,0,3,1,4,3,2}$	$P_{0,0,0,4,1,4,3,2}$	$P_{0,0,0,5,1,4,3,2}$	$P_{0,0,0,6,2,4,3,2}$	$P_{0,0,0,7,2,4,3,2}$	$P_{0,0,0,8,2,4,3,2}$	$P_{0,0,0,9,2,4,3,2}$	$P_{0,0,0,10,2,4,3,2}$	$P_{0,0,0,11,2,4,3,2}$	$P_{0,0,0,12,2,4,3,2}$	$P_{0,0,0,13,2,4,3,2}$	$P_{0,0,0,14,2,4,3,2}$	$P_{0,0,0,15,2,4,3,2}$	
	$P_{0,0,0,1,3,4,3,2,2}$	$P_{0,0,0,2,3,4,3,3,2}$	$P_{0,0,0,3,1,4,3,3,2}$	$P_{0,0,0,4,1,4,3,3,2}$	$P_{0,0,0,5,1,4,3,3,2}$	$P_{0,0,0,6,2,4,3,3,2}$	$P_{0,0,0,7,2,4,3,3,2}$	$P_{0,0,0,8,2,4,3,3,2}$	$P_{0,0,0,9,2,4,3,3,2}$	$P_{0,0,0,10,2,4,3,3,2}$	$P_{0,0,0,11,2,4,3,3,2}$	$P_{0,0,0,12,2,4,3,3,2}$	$P_{0,0,0,13,2,4,3,3,2}$	$P_{0,0,0,14,2,4,3,3,2}$	$P_{0,0,0,15,2,4,3,3,2}$	
	$P_{0,0,0,1,3,4,3,4,2,2}$	$P_{0,0,0,2,3,4,3,4,3,2}$	$P_{0,0,0,3,1,4,3,4,3,2}$	$P_{0,0,0,4,1,4,3,4,3,2}$	$P_{0,0,0,5,1,4,3,4,3,2}$	$P_{0,0,0,6,2,4,3,4,3,2}$	$P_{0,0,0,7,2,4,3,4,3,2}$	$P_{0,0,0,8,2,4,3,4,3,2}$	$P_{0,0,0,9,2,4,3,4,3,2}$	$P_{0,0,0,10,2,4,3,4,3,2}$	$P_{0,0,0,11,2,4,3,4,3,2}$	$P_{0,0,0,12,2,4,3,4,3,2}$	$P_{0,0,0,13,2,4,3,4,3,2}$	$P_{0,0,0,14,2,4,3,4,3,2}$	$P_{0,0,0,15,2,4,3,4,3,2}$	
	$P_{0,0,0,1,3,4,3,4,4,2,2}$	$P_{0,0,0,2,3,4,3,4,4,3,2}$	$P_{0,0,0,3,1,4,3,4,4,3,2}$	$P_{0,0,0,4,1,4,3,4,4,3,2}$	$P_{0,0,0,5,1,4,3,4,4,3,2}$	$P_{0,0,0,6,2,4,3,4,4,3,2}$	$P_{0,0,0,7,2,4,3,4,4,3,2}$	$P_{0,0,0,8,2,4,3,4,4,3,2}$	$P_{0,0,0,9,2,4,3,4,4,3,2}$	$P_{0,0,0,10,2,4,3,4,4,3,2}$	$P_{0,0,0,11,2,4,3,4,4,3,2}$	$P_{0,0,0,12,2,4,3,4,4,3,2}$	$P_{0,0,0,13,2,4,3,4,4,3,2}$	$P_{0,0,0,14,2,4,3,4,4,3,2}$	$P_{0,0,0,15,2,4,3,4,4,3,2}$	
	$P_{0,0,0,1,3,4,3,4,4,4,2,2}$	$P_{0,0,0,2,3,4,3,4,4,4,3,2}$	$P_{0,0,0,3,1,4,3,4,4,4,3,2}$	$P_{0,0,0,4,1,4,3,4,4,4,3,2}$	$P_{0,0,0,5,1,4,3,4,4,4,3,2}$	$P_{0,0,0,6,2,4,3,4,4,4,3,2}$	$P_{0,0,0,7,2,4,3,4,4,4,3,2}$	$P_{0,0,0,8,2,4,3,4,4,4,3,2}$	$P_{0,0,0,9,2,4,3,4,4,4,3,2}$	$P_{0,0,0,10,2,4,3,4,4,4,3,2}$	$P_{0,0,0,11,2,4,3,4,4,4,3,2}$	$P_{0,0,0,12,2,4,3,4,4,4,3,2}$	$P_{0,0,0,13,2,4,3,4,4,4,3,2}$	$P_{0,0,0,14,2,4,3,4,4,4,3,2}$	$P_{0,0,0,15,2,4,3,4,4,4,3,2}$	

$$\text{où } P_{i_1, i_2, i_3, i_4, i_5}^{j_1, j_2, j_3, j_4, j_5}(x_i) = f_i \prod_{t=1}^5 \cos\left(\frac{x_i - x_{j_t}}{2}\right).$$

En utilisant la récursivité du langage Pascal, nous pouvons considérer les définitions :

```
const max = 20;
type vector = array [0.. max] of double;
var w : double;
```

et on obtient la fonction suivante :

```
function T(1, m: integer; f: vector): double;
var f1, f2: vector;
    i: integer;
    v1, v2, r, s: double;
begin
  if 1 >= m
    then t := f[1]
  else begin
    for i := 1 to m-1 do
      f1[i] := f[i] * cos((x[i] - x[1])/2);
    for i := 1 + 1 to m do
      f2[i] := f[i] * cos((x[i] - x[m])/2);
    v1 := T(1, m - 1, f1);
    v2 := T(1 + 1, m, f2);
    r := v2 * sin((w - x[1])/2);
    s := v1 * sin((w - x[m])/2);
    T := (r - s)/sin((x[m] - x[1])/2);
  end
end;
```

qui calcule la valeur numérique ($T_{k,m} x$) (w).

Maintenant nous allons appliquer cette méthode pour le calcul numérique des intégrales suivantes et pour accélérer la convergence nous utiliserons le procédé d'extrapolation de Richardson trigonométrique [6]

THÉORÈME 8. Soient E l'algèbre de Banach des suites convergentes $x = (x_k)_{k \in \mathbb{N}}$ munie de la norme $\|x\| := \sup_{k \in \mathbb{N}} |x_k|$, $\alpha = (\alpha_n)_{n \in \mathbb{N}}$, $\alpha \subseteq (0, b]$ avec $b < \pi/2$, une suite strictement décroissante convergente vers 0, $f, f_n: E \rightarrow \mathbb{R}$ avec $f_n(x) := (T_{0,n} x)(0)$ et

$$x \mapsto f(x) = \lim_{n \rightarrow \infty} x_n \text{ où } x = (x_n)_{n \in \mathbb{N}} \in E.$$

Alors les fonctionnelles linéaires f_n et f sont continues et

$$(15) \quad (\forall x) (\lim_{n \rightarrow \infty} f_n(x) = f(x)).$$

si et seulement si

$$(16) \quad (\exists \mu) (\forall n) \left(\frac{\alpha_n}{\alpha_{n+1}} \geq \mu \right)$$

$(T_{0,2n}x)$ est le polynôme trigonométrique d'interpolation attaché aux points $\alpha_0, \alpha_1, \dots, \alpha_{2n}$ pour les données $(x_i)_{i \in \overline{0,2n}}$, [6].

Soient

$$\begin{aligned} I_1 &:= \int_0^1 (4/(x^2 + 1)) dx; & I_2 &:= \int_0^\pi \cos(\sin(x) - x) dx; \\ I_3 &:= \int_0^{2\pi} e^{-x^2} dx; & I_4 &:= \int_0^{\pi/2} \frac{1}{\sqrt{1 - 0.81 \sin^2 x}} dx; \\ I_5 &:= \int_0^\pi \cos\left(\frac{3x}{2}\right) dx & \text{et} & I_6 := \int_0^\pi \sin(x/2) dx; \end{aligned}$$

en utilisant la relation (13) on trouve :

n	I_1	I_2
2	3.14195092437762	1.31445944148677
4	3.14161073292084	1.38202851682623
8	3.14159375824570	1.38243376486672
16	3.14159272223488	1.38245807837383
32	3.14159265787393	1.38245958699547
64	3.14159265385745	1.3824596811397
128	3.14159265360652	1.38245968699372
256	3.14159265359084	1.38245968736116
512	3.14159265358986	1.38245968738413
1024	3.14159265358980	1.38245968738556
2048	3.14159265358979	1.38245968738565

n	I_3	I_4
2	0.8826783443490	2.311095430357
4	0.8821173323964	2.281034220944
8	0.8820836622492	2.280546698021
16	0.8820815329761	2.280549128075
32	0.8820813996541	2.280549137775
64	0.8820813913182	2.280549138381
128	0.8820813907972	2.280549138418
256	0.8820813907646	2.280549138421
512	0.8820813907626	2.280549138421

et

n	I_5	I_6
1	-0.666666666667	1.999999999999
2	-0.666666666667	1.999999999999
3	-0.666666666667	1.999999999999

Appliquons la formule d'Hermite avec les pas $h_0 = b - a$, $h_1 = h_0/\alpha$, $h_2 = h_1/\alpha, \dots$, avec $\alpha > 1$, on obtient la suite $(x_i)_{i \geq 0}$. En prenant

$\alpha_n := h_n^2$ et en utilisant le procédé d'extrapolation de Richardson trigonométrique, pour I_1 (resp I_2, I_3, I_4) on trouve

	I_1	I_2	I_3	I_4
f_0	3.141	1.3	0.882	2.3
f_1	3.141	1.38	0.8	2.2
f_2	3.14159	1.38	0.88208	2.28
f_3	3.151592	1.382	0.88208	2.2805
f_4	3.141592653653	1.382459	0.882081390	2.28054
f_5	3.1415926535897	1.38245968	0.8820813907	2.2805491384421
f_6	3.14159265358979	1.382459687385	0.88208139076242	2.2805491384421

On observe que, en utilisant seulement 7 valeurs (la meilleure à 10 (resp. 9, 11, 11) chiffres exacts) on trouve pour f_6 une valeur avec 15 (resp. 13, 15, 14) chiffres exactes.

Vu que pour I_5 et I_6 on obtient des valeurs exactes, il n'y a pas besoin d'accélération.

BIBLIOGRAPHIE

1. Davis P., Rabinowitz P., *Methods of Numerical Integration*, Academic Press, New York, 1975.
2. Brezinski C., *Accélération de la convergence en Analyse Numérique*, Springer-Verlag, Berlin, 1977 (Lecture Notes in Mathematics)
3. Engels H., *Numerical Quadrature and Cubature*, Academic Press, New York, 1980
4. Ichim I., Marinescu Gh., *Metode de aproximare numerică*, Editura Academiei, 1986
5. Ichim I., *Quelques propriétés de l'interpolation trigonométrique*, Bull. Math. de la Soc. Sci. Math. de Roumanie Tome 34 (82), nr. 4, 1990
6. Ichim I., *Sur les polynômes trigonométriques*, Bull. Math. de la Soc. Sci. Math. de Roumanie (sous presse)
7. Ionescu D. V., *Cuadraturi numerice*, Editura Tehnică, 1957
8. Laurent P. J., *Approximation et optimisation*, Hermann, Paris, 1972
9. Stroud A. H., *Approximate Calculation of Multiple Integrals*, Prentice-Hall, New York, 1971
10. Stancu D. D., *O metodă pentru construirea de formule de cadratură de grad înalt de exactitate*, Comunicările Acad. R. P. R., 8 (1958), 349–358
11. Stancu D. D., *Sur quelques formules générales de quadrature du type Gauss-Christoffel*, Matematica 1 (2-i), 1959, 167–182
12. Stoer J., Bulirsch R., *Einführung in die Numerische Mathematik*, Springer-Verlag, 1973
13. Stummel F., Hainer K., *Praktische Mathematik*, B. G. Teubner, Stuttgart 1971
14. Wimp J., *Sequence transformations and their applications*, Academic Press, New York, 1981

Reçu le 1 II 1993