

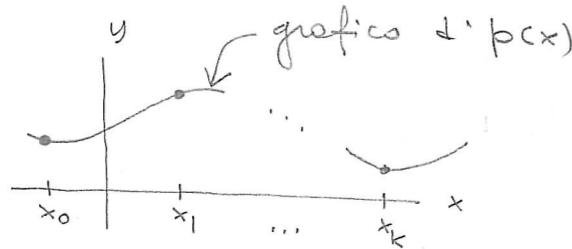
[3] INTERPOLAZIONE

Pb (dell'interpolazione polinomiale):

- dati
- k intero ≥ 0
 - $P_k(\mathbb{R}) = \text{insieme dei polini } p \text{ con coeff in } \mathbb{R}, \text{ di grado } \leq k$
(sotto sp. vett. delle f continue da \mathbb{R} in \mathbb{R})
 - $x_0, \dots, x_k \in \mathbb{R}$, distinti
 - $y_0, \dots, y_k \in \mathbb{R}$

determina $p \in P_k(\mathbb{R})$ t.c. $p(x_0) = y_0, \dots, p(x_k) = y_k$
("che interpole i dati $(x_0, y_0), \dots, (x_k, y_k)$ ")

- int geometrica:



Assegnati $k+1$ punti — di coord $(x_0, y_0), \dots, (x_k, y_k)$ —
determina $p \in P_k(\mathbb{R})$ il cui grafico contiene i punti.

Esempio: $k=2$, dati $(-1, 0), (0, 1), (2, -2)$

- $-x^2 + 6x + 1$ non è soluz del Pb...

- $P_2(\mathbb{R}) = \{a_0 + a_1 x + a_2 x^2; a_0, a_1, a_2 \in \mathbb{R}\}$

RAPPRESENTAZ
PARAMETRICA
di $P_2(\mathbb{R})$

Riformulaz del Pb: cerca $a_0, a_1, a_2 \in \mathbb{R}$

t.c. il polin individuato verifichi le tre condiz
 $p(-1) = 0, p(0) = 1, p(2) = -2$

ovvero che risolvono il sist di eq lin:

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_0 \\ a_1 \\ a_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ -2 \end{bmatrix}$$

Oss: a_0, a_1, a_2 soluzione
del sistema
 Δ

$a_0 + a_1 x + a_2 x^2$ soluzione
del Pb di interp polin

Oss: $P_k(\mathbb{R}) = \langle q_0(x), \dots, q_k(x) \rangle$ (Ad es: $P_2(\mathbb{R}) = \langle 1, x, x^2 \rangle$)

cioè $P_k(\mathbb{R}) = \{a_0 q_0(x) + \dots + a_k q_k(x); a_0, \dots, a_k \in \mathbb{R}\}$

Allora $a_0 q_0(x) + \dots + a_k q_k(x)$ risolve il Pb di interp

$\Leftrightarrow (a_0, \dots, a_k)^T$ risolve il sist di eq. linea

$$\begin{bmatrix} q_0(x_0) & q_1(x_0) & \dots & q_k(x_0) \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ q_0(x_k) & q_1(x_k) & \dots & q_k(x_k) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_0 \\ \vdots \\ a_k \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} y_0 \\ \vdots \\ y_k \end{bmatrix}$$

Teo (esist ed unicità della soluz)

$\forall k; x_0, \dots, x_k; y_0, \dots, y_k$

$\exists! p \in P_k(\mathbb{R})$ che risolve il Pb dell'int polinom
(dim: ... con base di Lagrange)

Esempio: determina l'elem di $P_2(\mathbb{R})$ che int i dati $(-1, 0), (0, 1), (2, -2)$...

A) ... usando base Lagrange

B) ... usando base Vandermonde

e verif che i polini trovati sono uguali.

Oss: basi diverse in $P_k(\mathbb{R}) \Rightarrow$ forme diverse del p. che interpola.

Oss: $k=2$

- $P_2(\mathbb{R}) = \langle e_0, e_1, e_2 \rangle$: base e forma di LAGRANGE (matr identica)
- $P_2(\mathbb{R}) = \langle 1, x, x^2 \rangle$: base e forma di VANDERMONDE (matr tri v.)
- $P_2(\mathbb{R}) = \langle 1, x-x_0, (x-x_0)(x-x_1) \rangle$: base e forma di NEWTON (matr tri inf)

Ese: dati $(0,1), (-1,2), (3,10), (1,10)$

- determinare f di Newt del p. che interpola ("interpolante")
- (per cosa) stessa cosa per dati permessi: $(3,10), (-1,2), (1,10), (0,1)$

Pb (lineari di interp)

dati • $[a,b] \subset \mathbb{R}$ non degenero, k intero ≥ 0

• \mathcal{F} s.s.v delle f cont da $[a,b]$ in \mathbb{R}

con $\dim \mathcal{F} = j$, $0 < j < +\infty$

• $L_0, \dots, L_k : \mathcal{F} \rightarrow \mathbb{R}$ lineari ($k+1$)

• $y_0, \dots, y_k \in \mathbb{R}$

determin $f \in \mathcal{F}$ t.c. $L_0(f) = y_0, \dots, L_k(f) = y_k$

Ese: (I) un pb di interp polin \Rightarrow IL pb lin di interp

t.c. $[a,b] = \mathbb{R}$, $\mathcal{F} = P_k(\mathbb{R})$, $L_i(p) = p(x_i)$

[Ese per cosa: verif che $L_i : P_k(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}$ è lin]

(II) determinare $x \in \mathbb{C}^2$ t.c. $\begin{cases} x'' - x' = 0 \\ x(0) = x_0, x'(0) = x'_0 \quad (x_0, x'_0 \in \mathbb{R}) \end{cases}$

• $[a,b] = \mathbb{R}$, $k = 1$

• $\mathcal{F} = \{ v \in \mathbb{C}^2 \text{ t.c. } v'' - v' = 0 \} = \langle 1, e^t \rangle$ [$\Rightarrow j=2$]

• $L_0(f) = f(0)$, $L_1(f) = f'(0)$ [sono lineari]

• $y_0 = x_0$, $y_1 = x'_0$

(III) determinare $x \in \mathbb{C}^2$ t.c. $\begin{cases} x'' + x = 0 \\ x(0) = 0, x(2\pi) = 0 \end{cases}$

• $[a,b] = \mathbb{R}$, $k = 1$

• $\mathcal{F} = \{ v \in \mathbb{C}^2 \text{ t.c. } v'' + v = 0 \} = \langle \sin x, \cos x \rangle$ [$j=2$]

• $L_0(f) = f(0)$, $L_1(f) = f(2\pi)$ [sono lineari]

• $y_0 = 0$, $y_1 = 0$