

P<sub>0</sub> (dell'interpolazione polinomiale):

dati •  $k$  intero  $\geq 0$

•  $P_k(\mathbb{R}) =$  ins. dei polin. a coeff. in  $\mathbb{R}$ , di grado  $\leq k$   
(sottoinsi. 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 interpola i dati  $(x_0, y_0), \dots, (x_k, y_k)$ ")

TEO (esistenza e 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 P<sub>0</sub> dell'interp. polinom.

(dim.: ... con base di Lagrange)

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

A) ... usando base di Lagrange

B) ... usando base di Vandermonde

e verif. che i polin. 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. identità)

•  $P_2(\mathbb{R}) = \langle 1, x, x^2 \rangle$ : base e forma di VANDERMONDE (matr. di V.)

•  $P_2(\mathbb{R}) = \langle 1, x-x_0, (x-x_0)(x-x_1) \rangle$ : base e forma di NEWTON (matr. tr. inf.)

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

• determina la  $f$  di Newton del p. che interpola ("interpolante")

• (per caso) stessa cosa per dati permutati:  $(3, 10), (-1, 2), (1, 10), (0, 1)$