

3 INTERPOLAZIONE

Pb (dell'interpolazione polinomiale):

dati • k intero ≥ 0

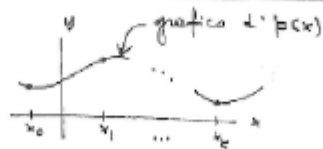
• $P_k(\mathbb{R}) =$ ins. dei polin. a coeff. in \mathbb{R} , di grado $\leq k$
(sottoinsieme delle f continue da \mathbb{R} in \mathbb{R})

• $x_0, \dots, x_k \in \mathbb{R}$, 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 $(x_0, y_0), \dots, (x_k, y_k)$ ”)

• 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.

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

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

• $P_2(\mathbb{R}) = \{ a_0 + a_1x + a_2x^2; a_0, a_1, a_2 \in \mathbb{R} \}$

← 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 da risolvere il sist. di eq. lin.:

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

Obs: a_0, a_1, a_2 soluzioni
del sistema
 \Downarrow
 $a_0 + a_1x + a_2x^2$ soluzione
del Pb di interp. polin.

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

cioè $P_k(\mathbb{R}) = \{ a_0q_0(x) + \dots + a_kq_k(x); a_0, \dots, a_k \in \mathbb{R} \}$

ALLORA $a_0q_0(x) + \dots + a_kq_k(x)$ risolve il Pb di interp.

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

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

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'interp. polinom.

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

Es: determina l'elem. di $P_2(\mathbb{R})$ che interp.: 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.

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

Def: $k=2$

- $P_2(\mathbb{R}) = \langle e_0, e_1, e_2 \rangle$: base e forma di LAGRANGE (matr. identità)
- $P_2(\mathbb{R}) = \langle 1, x, x^2 \rangle$: base e forma di VAUNDERMONDE (matr. di v_i)
- $P_2(\mathbb{R}) = \langle 1, x-x_0, (x-x_0)(x-x_1) \rangle$: base e forma di NEWTON (matr. tr. sup)

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

- determinare f di NEWTON del p. che interpola ("interpolanti")
- (per caso) stessa cosa per dati permutati: $(3,10), (-1,2), (1,10), (0,1)$