

(A1) $S(t_0, \dots, t_k)$ è sottospazio di $\mathcal{C}([a,b], \mathbb{R})$ (dim ...)

(B) $\forall y_0, \dots, y_k \in \mathbb{R}, \exists$ un solo elem di $S(t_0, \dots, t_k)$ che interpola i dati $(t_0, y_0), \dots, (t_k, y_k)$

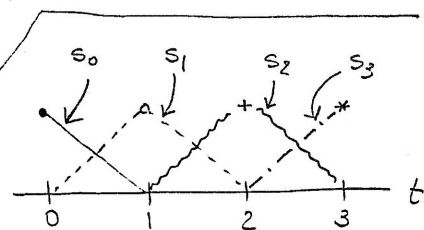
[dim: $\forall j \exists!$ $p_j \in \mathcal{P}_1(\mathbb{R})$ che interpola $(t_{j-1}, y_{j-1}), (t_j, y_j)$, e la f risulta cont su $[a,b]$.]

(A2) $\dim S(t_0, \dots, t_k) = k+1$

• $s_0, \dots, s_k \in S(t_0, \dots, t_k)$ t.c. $s_j(t_i) = \begin{cases} 1 & \text{se } i=j \\ 0 & \text{se } i \neq j \end{cases}$

• s_0, \dots, s_k sono base di $S(t_0, \dots, t_k)$ (dim ...)

• $\Rightarrow \dim S(t_0, \dots, t_k) = k+1$



Es: $[0, 3]$; $t_0=0, t_1=1, t_2=2, t_3=3$

• determ $\sigma \in S$ che int i dati $(0, 2), (1, -6), (2, 0), (3, -1)$.

$[a,b], a=t_0, \dots, t_k=b, S(t_0, \dots, t_k)$ f cont lin a tratti sugli int ...

• $r: \mathbb{R}^{k+1} \rightarrow \mathcal{C}([a,b], \mathbb{R})$ t.c. $r: \begin{bmatrix} y_0 \\ \vdots \\ y_k \end{bmatrix} \rightarrow$ l'elem di $S(t_0, \dots, t_k)$ che int $(t_0, y_0), \dots, (t_k, y_k)$

(1) r è f di ricostr rel a c (dim ...)

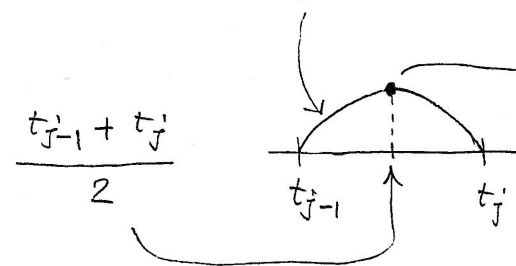
(2) $f \in \mathcal{C}^2([a,b], \mathbb{R}), M_2 = \max \{ |f^{(2)}(t)|, t \in [a,b] \}$.

$\forall t \in [t_{j-1}, t_j]: |f(t) - r(c(f))(t)| = |f(t) - p_j(t)| \leq$

usando Teo em ricostr int polinomiale

l'elem di $\mathcal{P}_1(\mathbb{R})$ che int $(t_{j-1}, f(t_{j-1})), (t_j, f(t_j))$

$$\leq \frac{M_2}{2} |t-t_{j-1}| |t-t_j| \leq \frac{M_2}{2} \left(\frac{t_j-t_{j-1}}{2} \right)^2$$



\Rightarrow posto $h_k = \max \{ t_1-t_0, t_2-t_1, \dots, t_k-t_{k-1} \}$

si ha:

$$e(f) \leq \frac{M_2}{8} h_k^2$$

$\forall f \in \mathcal{C}^2([a,b], \mathbb{R})$: se strategia di scelta degli ist di camp

e t.c. $\lim_{k \rightarrow \infty} h(k) = 0$ allora $\lim_{k \rightarrow \infty} e(f) = 0$

Es: • $t_j = a + \frac{b-a}{k} j, j=0, \dots, k$

$h(k) = \frac{b-a}{k} \Rightarrow \lim_{k \rightarrow \infty} h(k) = 0$

• $[a,b] = [0,1], t_j = \frac{j}{j+1}, j=0, \dots, k-1, t_k=1$

$h(k) = 1/2 \Rightarrow \lim_{k \rightarrow \infty} h(k) \neq 0$

OSC (condiz del pb delle ricostruzioni):

$[a,b]; t_0, \dots, t_k; f: [a,b] \rightarrow \mathbb{R}; t_0, \dots, t_k; c$ f di camp;

r f di ricostr; $\delta_0, \dots, \delta_k \in \mathbb{R}; \hat{r} = r(c(f) + \delta)$

• $|r(\delta)| = |\delta_0 s_0(t) + \dots + \delta_k s_k(t)| \leq |\delta_0| |s_0(t)| + \dots + |\delta_k| |s_k(t)|$

$\leq \max \{ |\delta_0|, \dots, |\delta_k| \}$

$|s_0(t)| + \dots + |s_k(t)| = s_0(t) + \dots + s_k(t) = 1$

4 APPROSSIMAZIONE nel senso dei MINIMI QUADRATI

def (funz che meglio approssime i dati nel senso dei m.q.)

dati: $(x_0, y_0), \dots, (x_k, y_k)$, G s.s.v di $\mathbb{C}([a, b], \mathbb{R})$ di dim finita;

$g \in G$ è un elem di G che meglio approssime i dati nel senso dei m.q se:

$$\forall \tilde{g} \in G, (\tilde{g}(x_0) - y_0)^2 + \dots + (\tilde{g}(x_k) - y_k)^2 \geq (g(x_0) - y_0)^2 + \dots + (g(x_k) - y_k)^2$$

def: $A \in \mathbb{R}^{n \times m}$, $n > m$, $b \in \mathbb{R}^n$;

$v \in \mathbb{R}^m$ SOLUZIONE di $Ax = b$ NEL SENSO DEI MINIMI QUADRATI se

$$\forall w \in \mathbb{R}^m, \|Aw - b\|_2 \geq \|Av - b\|_2 \quad (\text{ovvero: } \|\dots\|_2^2 \geq \|\dots\|_2^2)$$

def (migliore appross in spazi con ps):

- V sp rett su \mathbb{R} con ps; $\forall v \in V, \|v\| = \sqrt{v \cdot v}$
- W s.s.v di V con $\dim W < +\infty$
- $v \in V$

$w \in W$ è una migliore appross di v in W se:

$$\forall w' \in W, \|v - w\| \leq \|v - w'\|$$