

Polynome

Ein Polynom ist eine ganzrationale Funktion $p: K \rightarrow K$.

$$p(x) = a_0 + a_1 x + a_2 x^2 + \dots + a_n x^n = \sum_{h=0}^n a_h x^h$$

a_n heißt Leitkoeffizient.

Wenn $a_n = 1$ ist p normiert.

Die Funktion $p(x) \equiv 0$ heißt Nullpolynom. Bei einem beliebigen x kommt immer 0 raus.

Wenn $a_n \neq 0$ ist, ist n Grad des Polynom bsp.: $x^2 + 4x - 1 = 3$ Polynom 2. Grades.

Schreibweise: $\deg(p) = n$ $\deg(0) = -\infty$

P_n ist die Menge aller Polynome mit einem Grad von höchstens n .

Ein Polynom vom Grad n hat höchstens n Nullstellen (reellen Zahlen und genau n bei komplexen Zahlen).

Ein konstantes Polynom ist z.B. $p(x) = 5$ also kommt bei jedem x 5 raus.

$(1, x, x^2, x^3, \dots, x^n)$ bildet eine Basis des Vektorraums P_n und $\dim(P_n) = n+1$.

Diese Basis wird Monombasis genannt.

$d_n(x) = p_n(x) - q_n(x) = \sum_{h=0}^n (a_h - b_h) x^h$ nennt man Differenzpolynom. Ist $d_n = 0$ so sind p_n und q_n gleich.

Mithilfe einer LGS, mehrerer Punkten und eines Polynom n -ten Grades kann man selbst ein Polynom bestimmen.

Dies funktioniert, indem man bei n Punkten ein Polynom $n-1$ Grades erstellt, die Punkte einsetzt und dann

lehrt die Koeffizientenmatrix löst um a, b, \dots zu erhalten.

Um Polynome in einer Form wie $\sum_{i=0}^n \lambda_i p_i(x) = 0$ auf lineare Unabhängigkeit von P_n zu prüfen nimmt man sie

z.B. bei $n=3$ p_0, p_1 und p_2 und erstellt eine Matrix mit deren Koeffizienten.

$p_0(x) = 1 - 2x + x^2$

$p_1(x) = 7x - x^2$

$p_2(x) = x^2$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ -2 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = 0$$