

Interpolare polinomială

Pentru un set date $(x_i, y_i)_{i=\overline{1, n+1}}$, $x_i \neq x_j, \forall i \neq j \Rightarrow \exists! P_n \in \mathcal{P}_n(\mathbb{R})$ a.ș. $P_n(x_i) = y_i, i = \overline{1, n+1}$.

→ Mai multe metode de construcție ale pol. de interpolare P_n

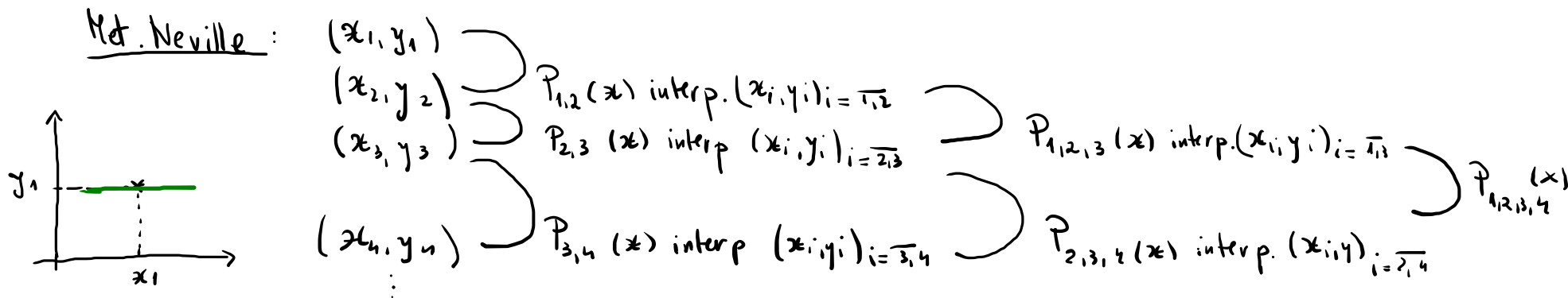
↳ Met. Naivă

↳ Met. Lagrange: $x_i \rightsquigarrow L_i(x) = \prod_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^{n+1} \frac{x - x_j}{x_i - x_j}, \forall i = \overline{1, n+1}.$

$$\Rightarrow P_n(x) = \sum_{i=1}^{n+1} y_i L_i(x)$$

Obs. P. că se mai primește un nou set de date $(x_i, y_i)_{i=\overline{n+2, N+1}}$. Vrem să det. pol. $P_N(x)$ a.ș. să interpolăm ambele seturi de date. Dacă am vrea să folosim met. Lagrange, ar trebui să det. $L_i(x), i = \overline{n+2, N+1}$, și ar tr. să reconstruim $L_i(x), i = \overline{1, n+1}$.

Idea: Folosim metode recursive (în funcție de informații) $\begin{matrix} \nearrow \text{Neville} \\ \searrow \text{Newton} \end{matrix} \begin{matrix} \nearrow \text{cu } \mathbb{D} \\ \searrow \text{fără } \mathbb{D} \end{matrix}$



Q

y_1				
y_2	$P_{1,2}$			
y_3	$P_{2,3}$	$P_{1,2,3}$		
\vdots	\vdots		\dots	
y_{n+1}				$P_{1,2,\dots,n+1}$

$$Q_{i,i} = y_i, \quad i = \overline{1, n+1}$$

$$i = \overline{2, n+1}, \quad j = \overline{2:i}$$

$$Q_{ij} = \frac{Q_{i,j-1}(x - x_{i-j+1}) - Q_{i-1,j-1}(x - x_i)}{x_i - x_{i-j+1}}$$

$$P = Q_{n+1, n+1}$$

\mathcal{P}_p . x_i ecludist. in $[a, b]$, $i = \overline{1, n+1}$.
 $y_i = f(x_i)$, $i = \overline{1, n+1}$.

Obs. Dacă adăugăm un punct (x_{n+1}, y_{n+1}) , de fapt adăugăm și det. o nouă linie în matricea Q (făcând info dim Q) pentru a det. pol. care interp. $(x_i, y_i)_{i=\overline{1, n+1}}$.
 Ce facem dacă avem doar $Q_{n+1, n+1}$ (i.e. $P_{1, 2, \dots, n+1}(x) = P_n(x)$)?
 Tot det. P_{n+1} care interp. $\{(x_i, y_i)_{i=\overline{1, n+1}}, (x_{n+2}, y_{n+2})\}$ folosind P_n ?

Met. Newton: Da! Pentru P_n care interp $(x_i, y_i)_{i=\overline{1, n+1}}$ și punct additional (x_{n+2}, y_{n+2}) .

$$P_{n+1}(x) = P_n(x) + \underbrace{c_{n+1} \cdot (x-x_1)(x-x_2) \dots (x-x_{n+1})}_{=: p(x)}$$

$$i=\overline{1, n+1}, \quad P_{n+1}(x_i) = P_n(x_i) = y_i$$

$$P_{n+1}(x_{n+2}) = y_{n+2}$$

$$\hookrightarrow \frac{y_{n+2} - P_n(x_{n+2})}{p(x_{n+2})}$$

$$P_0(x) = c_0 = y_1$$

$$P_1(x) = P_0(x) + c_1 \cdot (x-x_1), \quad c_1 = \frac{x_2 - P_0(x_2)}{x_2 - x_1}$$

$$P_2(x) = P_1(x) + c_2(x-x_1)(x-x_2),$$

$$c_2 = \frac{x_3 - P_1(x_3)}{(x_3 - x_1)(x_3 - x_2)}$$

Met. Newton u DD. (dif. div.)

$$p_n(x) = \underbrace{c_0} + \underbrace{c_1(x-x_1)} + \underbrace{c_2(x-x_1)(x-x_2)} + \dots + \underbrace{c_n(x-x_1)(x-x_2)\dots(x-x_n)}$$

Co pot. nalez. coef c_i folovind dif. divizate.

$$(x_i, y_i)_{i=1, \overline{n+1}}, \quad y_i = f(x_i), \quad i = \overline{1, n+1}.$$

$$c_0 = f[x_1]$$

$$c_1 = f[x_1, x_2]$$

$$c_2 = f[x_1, x_2, x_3]$$

\vdots

$$f[x_1] = y_1$$

$$f[x_1, x_2] = \frac{f[x_2] - f[x_1]}{x_2 - x_1}$$

$$f[x_1, x_2, x_3] = \frac{f[x_2, x_3] - f[x_1, x_2]}{x_3 - x_1}$$

DD:

$f[x_1]$				
$f[x_2]$	$f[x_1, x_2]$			
$f[x_3]$	$f[x_2, x_3]$	$f[x_1, x_2, x_3]$		
\vdots			\ddots	
$f[x_{n+1}]$				$f[x_1, x_2, \dots, x_{n+1}]$

$$DD_{i,1} = y_i, \quad i = \overline{1, n+1}$$

$$i = \overline{2, n+1}, j = \overline{2, i}$$

$$DD_{i,j} = \frac{DD_{i,j-1} - DD_{i-1,j-1}}{x_i - x_{i-j+1}}$$

$$c_i = DD_{i,i}$$