

Interpolazione polinomiale. (Suggerimento: scrivi uno script con tutti i comandi)

(A PAG.2 SI TROVANO INDICAZIONI SULL'USO DI ALCUNE FUNZIONI)

Considera la funzione $f(x) = x^2 \sin(x) \cos(x)$, per $x \in [a, b]$ con $a = -\pi$, $b = \pi$.

- Definisci l'**handle** $f = @(x)(x.^2.*\sin(x).*\cos(x))$; e fai il grafico della funzione: `fplot(f,[-pi,pi], 'r--')`
- Per $n = 6, 10, 14$, determina il polinomio interpolante $p_n(x)$ come segue:
 - Determina e plotta i nodi equispaziati interpolanti $(x_i, f(x_i))$:
`x=linspace(-pi,pi,n+1)';`
`hold on`
`plot(x,f(x), '*')`
 - Siano $y=f(x)$ e a il vettore contenente i coeff del polinomio interpolante. Crea la funzione `a=get_polyn(x,y)` contenente le seguenti operazioni:
 - * Creazione della matrice di Vandermonde di $n + 1$ nodi equispaziati x_i in $[a, b]$.
 - * Calcolo dei coefficienti del polinomio interpolatore risolvendo il sistema

$$V_n \mathbf{a} = \mathbf{y}, \quad V_n = \begin{bmatrix} x_0^n & x_0^{n-1} & \dots & 1 \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ x_n^n & x_n^{n-1} & \dots & 1 \end{bmatrix}.$$

Nota: Per ogni n includi il calcolo di `cond(V_n)` e commenta.

Suggerimento: Dato il vettore di nodi x , usa i seguenti comandi per costruire V_n :

```
V(:,n+1) = ones(n+1,1);
for j = n:-1:1,
    V(:,j) = (x).*V(:,j+1);
end
```

- Per calcolare il valore di un polinomio p_n in un punto, puoi usare la funzione Matlab `yp=polyval(a,t)`, che calcola il valore del polinomio di coefficienti $a \in \mathbb{R}^{n+1}$ nei punti $t \in \mathbb{R}^r$. (**Attenzione**, la funzione Matlab `polyval` usa i coefficienti nell'ordine $a(1) = a_n, a(2) = a_{n-1}, \dots$, coerente con la definizione di V_n fatta sopra)

Per ogni n , riporta il grafico del polinomio $p_n(x)$ sulla stessa figura di f mediante i seguenti comandi:

```
t=linspace(-pi,pi,100);          % valori t_i in ascissa per fare il grafico
yp=polyval(a,t);                  % valuta p_n(t_i)
plot(t,yp, 'k');                  % fa il grafico del polinomio usando i punti (t_i, yp_i)
```

- Determina l'errore $E_n(f) := \max_{x \in [a,b]} |f(x) - p_n(x)|$ per le varie scelte di n e commenta;

(suggerimento: $E_n(f) \approx \max(\text{abs}(f(t)-yp))$, se $t \in \mathbb{R}^d$ con le componenti di t fit-tamente distribuite in $[a, b]$ (eventualmente usare più di $d = 100$ valori per t , ed in generale sempre diversi dai nodi di interpolazione, per i quali l'errore e' zero!)

4. (Facoltativo) Approssimazione mediante minimi quadrati:

i) Modifica la funzione `get_polyn.m` in modo da dare in input il grado m del polinomio richiesto e risolvere il problema dei minimi quadrati associato, se $m < n$, con $\mathbf{a} = \mathbf{V} \backslash \mathbf{f}$ (es. $n = 6, 10, 14$ ed $m = n - 2$, ma prova anche altri valori di $m < n$).

ii) Riporta sulla figura il grafico del polinomio p_m risultante, come nel punto (iii) sopra.

INDICAZIONI SULL'USO DI ALCUNE FUNZIONI

- Costruito per funzioni in riga (in gergo, `handle`):

```
f = @(x)(x.^2.*sin(x).*cos(x));
```

1. Il comando definisce la funzione `f` nella variabile `x`, corrispondente a $f(x) = x^2 \sin(x) \cos(x)$. La valutazione è per componente (uso di `.*`), per cui `x` può essere un vettore. Il comando

```
y = f(x);
```

determina `y`, per componente, corrispondente ad ogni componente in `x`.

Lo `handle` può essere chiamato come si vuole, non necessariamente con la lettera `f` (es. `mio_cos = @(x)(cos(x))`)

2. Per permettere l'inserimento di più parametri, si può usare per esempio

```
f = @(x,a)(x.^a.*sin(x).*cos(x));
```

In altre parole, se si scrive `@(x,a)(...)`, vuol dire che entrambe `x` e `a` sono date in input.

3. È anche possibile usare un parametro, senza usarlo come variabile. Per esempio

```
a=3; f = @(x)(x.^a.*sin(x).*cos(x));
```

- Il comando `fplot` rappresenta una variante di `plot` per il grafico di funzioni. In input richiede la funzione (come `handle`), e l'intervallo per il quale fare il grafico. `fplot` in modo autonomo decide quanti punti mettere per la migliore visualizzazione.