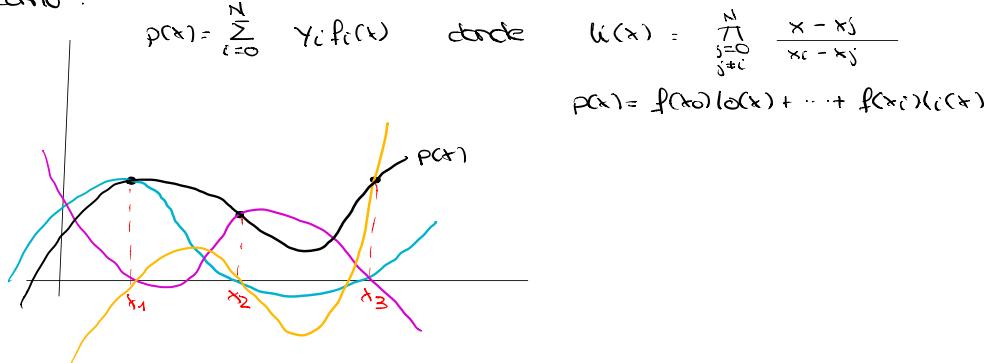


Resumen Interpolación

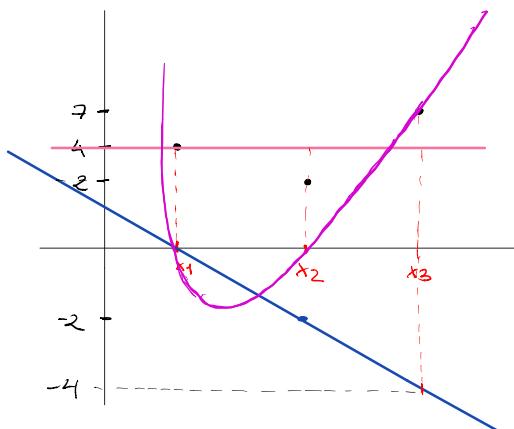
Sea las coordenadas $(x_0, y_0), (x_1, y_1), \dots, (x_N, y_N) \in \mathbb{R}^2 : x_i \neq x_j$ con $i, j = 0, 1, \dots, N$, entonces existe un único función polinómico de grado menor o igual que N $p: \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$ tal que $p(x_i) = y_j$ con $i = 0, 1, \dots, N$.

Interpolación de Lagrange

Sea $(x_0, y_0), (x_1, y_1), \dots, (x_N, y_N) \in \mathbb{R}^2$, podemos encontrar dicho polinomio como:



Interpolación Newton



Sea $(x_0, y_0), \dots, (x_N, y_N) \in \mathbb{R}^2$ entonces:

- $w_0(x) = 1$
- $w_1(x) = (x - x_0)$
- $w_2(x) = (x - x_0)(x - x_1)$
- \vdots
- $w_i(x) = w_{i-1}(x)(x - x_i)$

x_j	y_j
0	2
1	7
-2	-9
-1	-1

$$p(x) = a_0 w_0 + a_1 w_1 + \dots + a_N w_N$$

Error de interpolación. Convergencia y estabilidad. Chebychev

Sea $x_0, \dots, x_n \in [a, b]$, una función $f \in C([a, b])$ y su polinomio de interpolación $I_N^f \in P_N$. Entonces, definimos el error de interpolación $E_N^f(x)$ como $E_N^f(x) := f(x) - I_N^f(x)$

$I_N : C([a, b]) \rightarrow P_N$ se llama matriz polinomio interpolación.

$$\|I_N\|_\infty := \sup \left\{ \|I_N^f\|_\infty : f \in C([a, b]), \|f\|_\infty = 1 \right\}$$

Definimos la función de Lebesgue como

$$\lambda_N(x) := \sum_{i=0}^N |l_i(x)|$$

siendo l_0, \dots, l_N la base de los polinomios de Lagrange.

Llamamos constante de Lebesgue como $\lambda_N := \|\lambda_N\|_\infty = \|I_N\|_\infty$

Sea x_0, \dots, x_N números reales distintos, sea $x \in \mathbb{R}$ y $a = \min \{x_0, x_1, \dots, x_N\}$,

$b = \max \{x_0, x_1, \dots, x_N\}$. Supongamos además que $f \in C^{N+1}([a, b])$. Entonces, existe $\epsilon \in]a, b[$ tal que:

$$E_N^f(x) = \frac{f^{(N+1)}(\epsilon)}{(N+1)!} w_{N+1}(x)$$

donde $w_{N+1}(x)$ es el polinomio nodal de grado $N+1$. Esta fórmula es análoga a Taylor.

Nodos de Chebyshev

Hacen que el error de la interpolación sea mínimo

Se calculan en $[-1, 1]$ N nodos $x_i = \cos\left(\frac{2i+1}{N}\pi\right) \quad i = 0, 1, \dots, N-1$

Para calcularlos en otro intervalo, estableceremos un isomorfismo:

$$\phi: [-1, 1] \rightarrow [a, b]$$

$$\begin{aligned} \phi(-1) &= a & \phi(x) &= \alpha x + \beta & \Rightarrow \phi(-1) &= \alpha(-1) + \beta = a \\ \phi(1) &= b & \phi(x) &= \alpha x + \beta & \Rightarrow \phi(1) &= \alpha(1) + \beta = b \end{aligned} \quad \left\{ \text{Recalculamos los nodos} \right.$$

El Teorema dice $N \geq 1$ y sea $p \in P_N$ un polinomio con coeficiente líder 1. Entonces

$$\max_{x \in [-1, 1]} |p(x)| \geq \frac{1}{2^{N-1}}$$

Interpolación mediante funciones splines

Dados un intervalo $[a, b]$ y una partición P del mismo, el espacio de funciones de splines de clase K y grado m viene dado por:

$$S_m^K(P) = \left\{ S \in C^K([a, b]) : i = 0, 1, \dots, N-1 \Rightarrow S|_{[x_i, x_{i+1}]} \in P_i \right\}$$

splines lineales

Sea $a < b$ y sea $P = \{a = x_0 < \dots < x_N = b\}$ una partición del intervalo $[a, b]$. La base usual del espacio $S_1^1(P)$ viene dada

$$i = 0, 1, \dots, N \Rightarrow B_i(x) = \begin{cases} \frac{x - x_{i-1}}{x_i - x_{i-1}} & \text{si } x \in [x_{i-1}, x_i] \\ \frac{x_{i+1} - x}{x_{i+1} - x_i} & \text{si } x \in [x_i, x_{i+1}] \\ 0 & \text{fuera} \end{cases}$$

En este caso el error de interpolación se define como $E_N^{(f(x))} := f(x) - S_N^{(f(x))}$

splines cúbicos

Funciones splines cúbicos naturales : $i = 0, 1, \dots, N \Rightarrow S(x_i) = f(x_i)$
 2 condiciones adicionales : $S''(a) = 0 = S''(b)$