LEZIONE 1. INTERPOLAZIONE POLINOMIALE PROBLEM E DATA UNA FUNZIONE F:[2,6] -> R DI CUI SONO NOTI 1 VALORI F(x0), F(x1), ..., F(Xn) IN N+1 PUNTI DISTINTI X1, -, Xn ∈ [a, b] SI SCEGLIE UNA CLASSE DI FUNZIONI 6 DA [a,b] IN RE SI VUOLE APPROSSIMEE F(X) CON UNA FUNZIONE g(X) NELLA CLASSE G TALE CHE g(xi) = f(xi) Vi=0 -,n. UNA SCELTA COMUNE PER LA SUA SEMPLICITÀ È G= Mh[x]= SPAZIO DEI PULINOMI DI GRADO EN = {ao+a1x+_+ anxh: 20, -, an ER}. LON QUESTA SCELTA DI G SI HA CHE] p(x) e G= (x) t.c. p(xi) = f(xi) ∀i=0,-,n. TEOREM SIANO (XO, YO), (X1, Y1), _, (Xn, Yn) & R2 TALI CHE SE XO, -, Xn SONO TUTTI DISTINTI. ALLORA] ! polinonio p(x) & [Rn [x] t.c. p(xi) = Yi \ \ti = 0, _, n. ILLUSTRAZIONS Th. PER n=3 P(x) & R3[x] UN poemono p(x) = 20+21x+, anx " & Rn[x] SODDISFA LA PROPRIETÀ p(x;) = y; \; = 0, _, n SE E SOLO SE (do + d1 ×2 + d2 x, 2+ -+ dn x2 = y, $\partial_0 + \partial_1 \times_n + \partial_2 \times_n^2 + \dots + \partial_n \times_n^n = \times_n$ CIOÈ SE E SOLO SE IL VETTORE DEI COEFFICIENTI DI P(x) OSSIA (20, _, 2n) SODDISFA IL SISTETA LINEARE $\begin{pmatrix} 1 & \chi_0 & \chi_0^2 & \chi_0^h \\ 1 & \chi_1 & \chi_1^2 & \chi_1^h \\ \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & \chi_n & \chi_n^2 & \chi_n^h \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \partial_0 \\ \partial_1 \\ \vdots \\ \partial_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \gamma_0 \\ \gamma_1 \\ \vdots \\ \gamma_n \end{pmatrix}$ V(x0,-,xn) = MATRICO PER DIRLOSTRARE CHE]! PXX) ElRn[x] TALE CHE DI VANDERTONDE SUI P(X;) = Y; \(\forall i=0,_, n\) BASTA DITOSTRARE CHE IL SISTEMA LINEARE (X) HA UN'UNICA SOLUZIONE NOD1 X0,-, Xn IN TAL CASO, L'UNICA SOLUZIONE DI (*) SARÀ IL VETTORE DE 1 COEFFICIENTI DELL'UNICO POLINOMIO P(x) ERN [x] TALE CHE P(x;)= x Vi=0,-n aotax +-+dnxh DIMOSTRIAMO DUNQUE CHE IL SISTEMA (*) HA UN'UNICA SOLUZIONE, CIOÈ CHE det LV(XO, _, Xn)] +O. PER FARLO DIROSTRIATO CHE $\det \left[V(x_{0_{1}-1}x_{n}) \right] = \begin{cases} 1 & \text{SE } \underline{n=0} \\ \prod_{i,j=0}^{n} (x_{i}-x_{j}) = (x_{1}-x_{0})(x_{2}-x_{0})(x_{2}-x_{1})(x_{3}-x_{0})(x_{3}-x_{1}) \\ (x_{3}-x_{2}) & (x_{3}-x_{1}) \end{cases}$ DIROSTRIATED (RX) NEL CASO IN CUI N=3 (DIT. ANALOGA) PER i=1,_,3 DEFINIATIO d: = det[V(Xo,-,Xi)]. IL NOSTRO OBIETTIVO È CALCOLARE $d_3 = \det \left[V(x_0, -, x_3) \right]$ (OPERAZIONE ELEJENTARE) CHE NON NODIFICA IL det) $\begin{vmatrix} 1 & x_{0} & x_{0}^{2} - x_{0}x_{3} & x_{0}^{2}(x_{0} - x_{3}) \\ 1 & x_{1} & x_{2}^{2} - x_{2}x_{3} & x_{1}^{2}(x_{1} - x_{3}) \\ 1 & x_{2} & x_{2}^{2} - x_{2}x_{3} & x_{2}^{2}(x_{2} - x_{3}) \\ 1 & x_{3} & 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & x_{0} - x_{3} & x_{0}(x_{0} - x_{3}) & x_{0}^{2}(x_{0} - x_{3}) \\ 1 & x_{1} - x_{3} & x_{1}(x_{2} - x_{3}) & x_{2}^{2}(x_{2} - x_{3}) \\ 1 & x_{2} - x_{3} & x_{2}(x_{2} - x_{3}) & x_{2}^{2}(x_{2} - x_{3}) \\ 1 & x_{2} - x_{3} & x_{2}(x_{2} - x_{3}) & x_{2}^{2}(x_{2} - x_{3}) \end{vmatrix}$ Cz=G-x3C2 $= (-1)^{3} (x_{0}-x_{3})(x_{1}-x_{3})(x_{2}-x_{3}) \begin{vmatrix} 1 & x_{0} & x_{0}^{2} \\ 1 & x_{1} & x_{1}^{2} \\ 1 & x_{2} & x_{2}^{2} \end{vmatrix} = dz$ REGOLA DELLA SCACCHIERA = $(x_3-x_0)(x_3-x_1)(x_3-x_2) \cdot d_2$ CONCLUSIONE: d3 = (x3-x0) (X3-X1) (X3-X2) · d2 = (x3-x0) (X3-X1) (X3-X2). $(x_2-x_0)(x_2-x_1)\cdot d_2=$ $\int_{C_1} dx = \left| \begin{array}{c} 0 & x_0 \\ 1 & x_1 \end{array} \right| = \chi_1 - \chi_0$ = $(x_3-k_0)(x_3-x_1)(x_3-x_2)$.

 $(x_2-x_0)(x_2-x_1)(x_1-x_0)$