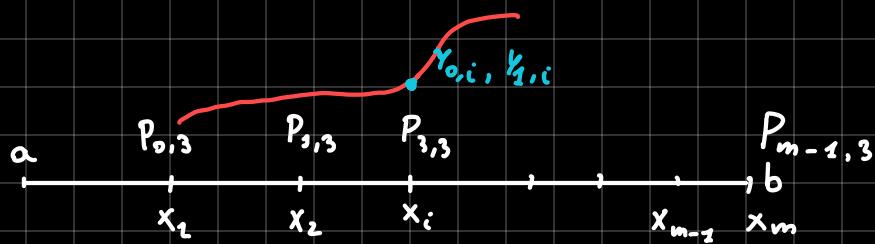


INTERPOLAZIONE A mmuni (LINEARE, QUADRATICA, CUBICA)

Dati di Partenza: $(x_i, y_{0,i}, y_{1,i})_{i=0,\dots,m}$



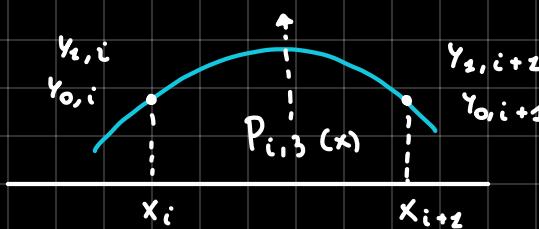
$$PPH(x) = \begin{cases} P_{0,3}(x) & x \in [x_0, x_1] \\ P_{1,3}(x) & x \in [x_1, x_2] \\ \vdots \\ P_{m-1,3}(x) & x \in [x_{m-1}, x_m] \end{cases}$$

$$\zeta_{[a,b]}^1$$

$$PPH(x_i) = y_{0,i} \quad i=0,\dots,n$$

$$PPH^1(x_i) = y_{1,i} \quad i=0,\dots,n$$

IL POLINOMIO SARA' UNICO



$$P_{i,3}(x) = \sum_{s=0}^3 C_{s,i} B_{s,3}(x)$$

$$x \in [x_i, x_{i+1}]$$

$$\boxed{C_{0,i} = y_{0,i}}$$

$$\boxed{C_{3,i} = y_{3,i+1}}$$

2 DI 4 LI CONO SO ONA

$$P^1(x) = \sum_{s=0}^2 \frac{3}{x_{i+1} - x_i} (C_{s+1,i} - C_{s,i}) B_{s,2}(x)$$

$$h_i = x_{i+1} - x_i$$

$$y_{0,i}$$

//

$$P_{i,3}^1(x_i) = \frac{3}{h_i} (C_{1,i} - C_{0,i}) = y_{1,i}$$

$$P_{i,3}^1(x_{i+1}) = \frac{3}{h_i} (C_{3,i} - C_{2,i}) = y_{1,i+1}$$

$$\boxed{C_{1,i} = y_{1,i} + \frac{h_i}{3} y_{1,i+1}}$$

$$\boxed{C_{2,i} = y_{1,i+1} - \frac{h_i}{3} y_{1,i+2}}$$

VA FATTO PER OGNI TRATTO.

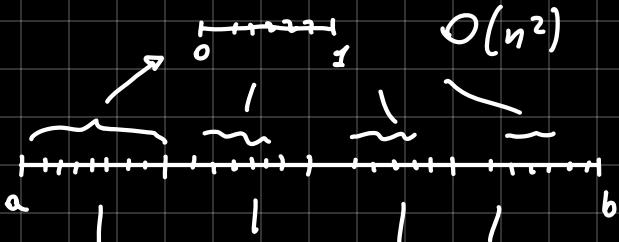
SPOSTIAMO CI DA INTERVALLI $[x_i, x_{i+1}]$ IN $[0, 1]$; LE DERIVATE

CAMBIANO DI UNO SENSUALE CHE DIPENDONO DALL'AMPIZZA DELL'INTERVALLO

$$\forall [x_i, x_{i+1}] \rightarrow [0, 1] \quad t = \frac{x - x_i}{x_{i+1} - x_i}$$
$$x \rightarrow t$$

$$P_{i,3}(t) \quad t \in [0, 1]$$

$$(\varphi, y_{i,0}, \dot{\varphi}_i y_{i,1}) (1, y_{i+1,0}, \dot{\varphi}_i y_{i+1,1})$$



COMB. LINEARE

$$\sum \sum \sum \sum$$

$$O(n) \quad O(n) \quad O(n) \quad O(n)$$

$$\delta(x) \quad x \in [a, b] \quad PPH(x) \quad (x_i, \delta(x_i), \delta'(x_i))_{i=0, \dots, m}$$

$$|\delta(x) - PPH(x)| < Tol$$

VOLIAMO COMBATTERE L'INFESSIONE, AGGIUNGENDO LA REGOLARITÀ CHE SERVE

STIMARE L'ERRORE: VOLERE CAPIRE IN QUANTI PUNTI DEVO VALUTARE IL POLINOMIO PERCHE' IL POLINOMIO CHE RAPPRESENTA LA CURVA SIA < Tol

Th: Sia $f(x) \in C^4_{[a, b]}$, allora

$$|f(x) - PPH(x)| \leq \frac{1}{384} h^4 \max_{a \leq z \leq b} |f^{(4)}(z)| \quad \#$$

$\sum_{i=0}^{m-1} f(x_i)$

$h = \max_i (x_{i+1} - x_i)$
↳ MASSIMA AMPIETTA

$\max_{a \leq z \leq b} |f^{(4)}(z)| \leq M$
↓
QUANTI INTE RULLI PRENDERE

$$|f(x) - PPH(x)| \leq \frac{1}{384} h^4 M < \epsilon$$

ESEMPIO $f(x) = \frac{1}{1+x^2}$ $x \in [-5, 5]$

$$|f^{(4)}(z)| \leq 25$$

$$\frac{1}{384} h^4 \cdot 25 < \epsilon = 10^{-3}$$

$$h \leq 0.352$$

$$h = \frac{b-a}{m}$$

$$m = \frac{10}{h} = \frac{10}{0.352} = 28.4091$$

$$m = 29$$

↳ PUNTI DA VALUTARE

CONFRONTO TRA INT. POL. E INT. POL. A TRATTI

CHIUSO L'ARGOMENTO DI INTERPOLAZIONE

Nuovo An. = INTEGRAZIONE NUMERICA

(CALCOLARE / Risolvere l'integrale)

$\int_a^b f(x) dx$ → NECESSITA CHE CONSIGLIANO LA PRIMITIVA
 ANALITICAMENTE NON SEMPRE SI PUÒ PROCEDERE
 NUMERICAMENTE SÌ.

ES (ANALITICAMENTE NON SI PUÒ, NUM. SÌ)

$$\int_0^1 e^{-x^2} dx, \quad \int_0^{\frac{\pi}{2}} \sqrt{1 + \cos^2(x)} dx$$

Formule di QUADRATURA → Forme per risolvere numericamente l'integrale

DATA una funzione in un intervallo determinare l'area



SI LEGA ALL'INTERPOLAZIONE PER CHE':

IDEA BASE

→ SE SO RIESCERE IL POLINOMIO, ALLORA

$$\int_a^b f(x) dx \simeq \int_a^b P(x) dx$$

↓
POLINOMIO CHE INTERPOLA $f(x)$

$$\int_a^b f(x) dx = \int_a^b P(x) dx + R$$

↓
 PIÙ PICCOLO
 POSSIBILE

⇒ FORMULE DI QUADRATURA
INTERPOLATORIE

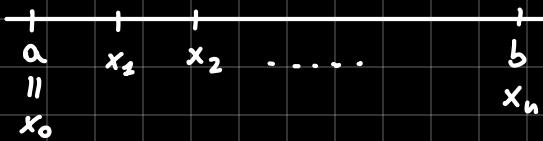
$$P(x) = \sum_{i=0}^n f(x_i) L_{i,n}(x) \quad \text{con} \quad L_{i,n}(x) = \frac{\prod_{s=0, s \neq i}^n (x - x_s)}{\prod_{s=0, s \neq i}^n (x_i - x_s)}$$

FORMULE DI QUADRATURA DI
NEWTON - CORES

$$L_{i,n}(x_s) = \begin{cases} 1 & \text{SE } i=s \\ 0 & \text{SE } i \neq s \end{cases}$$

$$f(x) \quad x \in [a, b]$$

* PUNTI EQUISPAZIATI



$$x_i = a + i \cdot h$$

con $h = \frac{b-a}{n}$ per $i=0, \dots, n$

INTERPOLA $(x_i, f(x_i))_{i=0, \dots, n}$

$$\int_a^b f(x) dx \approx \int_a^b P_n(x) dx = \int_a^b \sum_{i=0}^n f(x_i) L_{i,n}(x) dx = \sum_{i=0}^n f(x_i) \underbrace{\int_a^b L_{i,n}(x) dx}_{w_i}$$

$$= \boxed{\sum_{i=0}^n f(x_i) w_i}$$

Formula di quadratura

$$h = \frac{b-a}{n}$$

$$t = a + ht$$

$$t = \frac{x-a}{b-a} \cdot h$$

$$x \rightarrow t$$

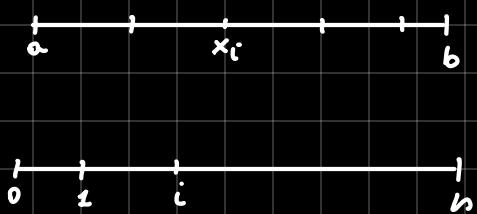
Ese

CAMBIO DI VARIABILE DA INTERVALLO $[a, b]$ A $[0, n]$

$$w_i = \int_a^b L_{i,n}(x) dx = \int_a^b \prod_{\substack{s=0 \\ s \neq i}}^n \frac{x - x_s}{x_i - x_s} dx$$

MAPPATURA

PUNTI DI INTERPOLAZ.



$$= h \int_{\phi}^n \sum_{\substack{s=0 \\ s \neq i}}^n \frac{f(x+ht) - f(x-hs)}{f(x+h_i) - f(x-hs)} dt = h \int_{\phi}^n \sum_{\substack{s=0 \\ s \neq i}}^n \frac{t-s}{i-s} dt$$

Also $n=2$ (Formel 5, Quadraturna der Trapez)

$$w_0 = h \int_0^1 \frac{t-1}{0-1} dt = \int_0^1 (-t+1) dt = \frac{1}{2}$$

↳ Formel 6 der Trapez

$$w_1 = h \int_0^1 \frac{t-\rho}{1-\rho} dt = \int_0^1 t dt = \frac{1}{2}$$

$$\int_a^b f(x) dx \simeq f(x_0) w_0 + f(x_1) w_1 = f(x_0) \frac{1}{2}h + f(x_1) \frac{1}{2}h$$

\downarrow

$$= \frac{h}{2} (f(x_0) + f(x_1))$$



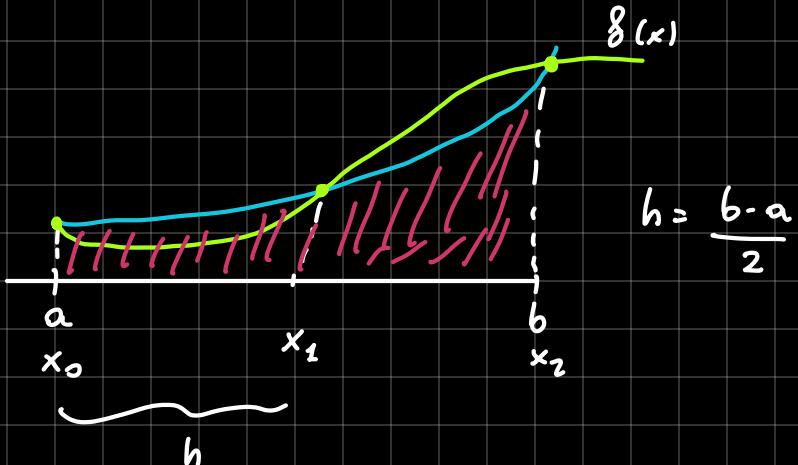
Also $n=2$ (Formel 5, Quadraturna der Simpson)

$$w_0 = h \int_0^2 \frac{(t-1)}{(0-1)} \cdot \frac{(t-2)}{(0-2)} dt = h \int_0^2 (t^2 - 3t + 2) dt = \frac{1}{3} h$$

$$w_1 = h \int_0^2 \frac{(t-0)}{(1-0)} \cdot \frac{(t-2)}{(1-2)} dt = h \int_0^2 (t^2 - 2t) dt = \frac{4}{3} h$$

$$w_2 = h \int_0^2 \frac{(t-0)}{(2-0)} \frac{(t-1)}{(2-1)} dt = h \int_0^2 (t^2 - t) dt = \frac{1}{3} h$$

$$\int_a^b f(x) dx \approx \frac{h}{3} (f(x_0) + 4f(x_{\frac{1}{2}}) + f(x_2))$$



ESEMPIO : $\int_0^1 e^{-x^2} dx \approx [0.746824\dots]$

TRAPEZIO : $\int_0^1 e^{-x^2} dx \approx \frac{h}{2} (e^0 + e^{-1}) = \frac{1}{2} (1 + 0.36789\dots)$
 $= [0.683939]$

SIMPSON:

$$\int_0^1 e^{-x^2} dx \approx \frac{h}{3} \left(e^0 + 4e^{-\frac{h}{2}} + e^{-1} \right) = \frac{1}{6} \left(1 + h \cdot 0.778801 + 0.36789 \right) = \\ = 0.747180$$

AUMENTANDO GLI "h" SI HA UN RISULTATO SEMPRE PIÙ PRECISO !!!

STIMA DELL'ERRORE PRIMA SER CALCOLO:
partendo dall'errore di interpolazione

ERRORE formula dei TRAPEZI : $R = -\frac{1}{12} h^3 f^{(2)}(\eta) \quad \eta \in (a, b)$

NOTA %

ERRORE di SIMPSON : $R = -\frac{1}{90} h^5 f^{(4)}(\eta) \quad \eta \in [a, b]$

$$h = \frac{b-a}{2}$$

TRAPEZI : Se uso pol. di grado 1, l'intervale è esatto

SIMPSON : Se uso pol. di grado 1, 2, 3, l'intervale è esatto

n dispari \rightarrow TRAPEZI

n pari \rightarrow SIMPSON