## Calcolo Numerico a.a. 2010/11 Prof. L.D'Amore

## Esercitazione del 23 maggio 2011

## Interpolazione polinomiale di Lagrange

- 1. Scrivere un elemento di software matematico in C, relativo alla Costruzione e valutazione del polinomio interpolante di Lagrange rappresentato con la formula di Newton, strutturato come segue:
  - (a) Controllo sulla presenza di nodi coincidenti; in questo caso non è possibile il calcolo dei coefficienti del polinomio interpolante mediante differenze divise, l'esecuzione del programma deve terminare;
  - (b) **costruzione** del polinomio interpolante di Lagrange, secondo uno schema a scelta (Aitken o Neville);
  - (c) valutazione dello stesso polinomio mediante l'algoritmo di Horner, per la valutazione di un polinomio rappresentato nella formula Newton (in cui gli elementi del vettore a devono essere memorizzati in ordine di potenze <u>crescenti</u>):

```
procedure Horner
:
p := a(n);
for i = n - 1 to 1 step -1 do
p := p \cdot (z - x(i)) + a(i);
endfor
:
end Horner
```

L'elemento di software realizzato deve prevedere, come dati di input,

- il numero, n, dei coefficienti del polinomio,
- il punto, z, in cui si desidera valutare il polinomio,
- il vettore a(n) dei coefficienti del polinomio da valutare.
- (d) Senza rieseguire il calcolo dei coefficienti già determinati, raffinare l'eleborato con la possibilità di far fronte alle seguenti **richieste**:

- i. aggiunta di nuovi punti di valutazione;
- ii. **aggiunta di uno (o più) nodi** di costruzione; in tal caso il programma deve
  - A. procedere aggiornando il valore di n, n = n + num, con num numero dei nodi aggiunti, e riallocare opportunamente i vettori dei nodi e dei valori corrispondenti;
  - B. per ciascuno dei nodi aggiunti calcolare l'unico coefficiente del polinomio interpolante n+1 nodi a partire dai coefficienti, già calcolati, del polinomio interpolante n nodi. Calcolare le differenze divise sfruttando i coefficienti già calcolati (opportunamente sovrascritti alle ordinate assegnate in input);
  - C. valutare il nuovo polinomio costruito.

Si confrontino i risultati forniti dall'elemento di software costruito con quelli ottenuti mediante funzioni matlab (ved. Punto 2).

2. Costruzione e valutazione del polinomio interpolante di Lagrange ("espresso nella base standard") mediante funzioni matlab.

In matlab i polinomi nella base standard si rappresentano attraverso i loro coefficienti, memorizzati (in ordine di potenze <u>decrescenti</u>) in vettori riga; ad esempio il polinomio

$$p1(s) = s^3 + 4s^2 + 2s + 5$$

si rappresenta con il vettore  $c_1 = \begin{bmatrix} 1 & 4 & 2 & 5 \end{bmatrix}$ , mentre, includendo i coefficienti nulli:

$$p2(s) = s^3 + 1$$

si rappresenta con  $c_2 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ .

Assegnato un vettore di n nodi ed uno di n valori corrispondenti,

$$x = [\dots], \quad y = [\dots]$$

la funzione matlab polyfit calcola i coefficienti di un polinomio di grado assegnato dall'utente, q, che realizza il  $\mathit{fitting}$  dei dati, mediante l'istruzione

$$c = polyfit(x, y, q)$$

In base al valore di q il polinomio costruito sarà

- l'unico polinomio interpolante i nodi assegnati;
- un polinomio approssimante nel senso dei minimi quadrati (retta, parabola, ...);
- uno degli infiniti polinomio passanti per i punti assegnati.
- Per quale valore di q la funzione calcola i coefficienti dell'unico polinomio di Lagrange interpolante i nodi assegnati?
- Costruire quest'ultimo calcolandone i coefficienti nella base standard, ponendo particolare attenzione all'ordine con cui sono memorizzati i coefficienti nella variabile di output, coeff, mediante la funzione:

$$coeff = polyfit(x, y, n)$$

• Valutare, in corrispondenza di un'ascissa o di un vettore di ascisse z, il polinomio costruito mediante la funzione polyval:

$$pz = polyval(coeff, z)$$

- 3. Grafico del polinomio interpolante: Scrivere uno script matlab in cui,
  - $\bullet$  assegnare un insieme di n nodi e di n valori corrispondenti:

$$\mathtt{x} = [.....], \qquad \mathtt{y} = [.....]$$

• costruire l'unico polinomio di Lagrange di grado n-1, interpolante i nodi:

$$\mathtt{c} = \mathtt{polyfit}(\mathtt{x}, \mathtt{y}, \mathtt{n-1})$$

Il vettore c contiene i coefficienti del polinomio di grado n-1, rappresentato nella base standard.

• Assegnare gli estremi di un intervallo in cui si intende valutare il polinomio ed il numero m dei punti di valutazione:

$$a = ..., b = ..., m = ...$$

• Valutare il polinomio in corrispondenza degli m punti di valutazione z(i), componenti del vettore z:

$$z = [a:h:b], \quad h = (b-a)/(m-1)$$

Il vettore delle valutazioni del polinomio interpolante in corrispondenza delle componenti di z sarà

$$\mathtt{pz} = \mathtt{polyval}(\mathtt{c},\mathtt{z})$$

• Si tracci il grafico del polinomio attraverso le coppie (z, pz):

$$\mathtt{plot}(\mathtt{z},\mathtt{pz})$$

Eseguire una serie di test scegliendo discretizzazioni più o meno fitte dell'intervallo di valutazione (variando m). Cosa si può osservare sulla regolarità della curva tracciata?

4. §3.8.1 di A.Murli - Matematica numerica: metodi, algoritmi e software, Parte 1, Ed. Liguori: Esercizi 1,2,3,4,5,6.