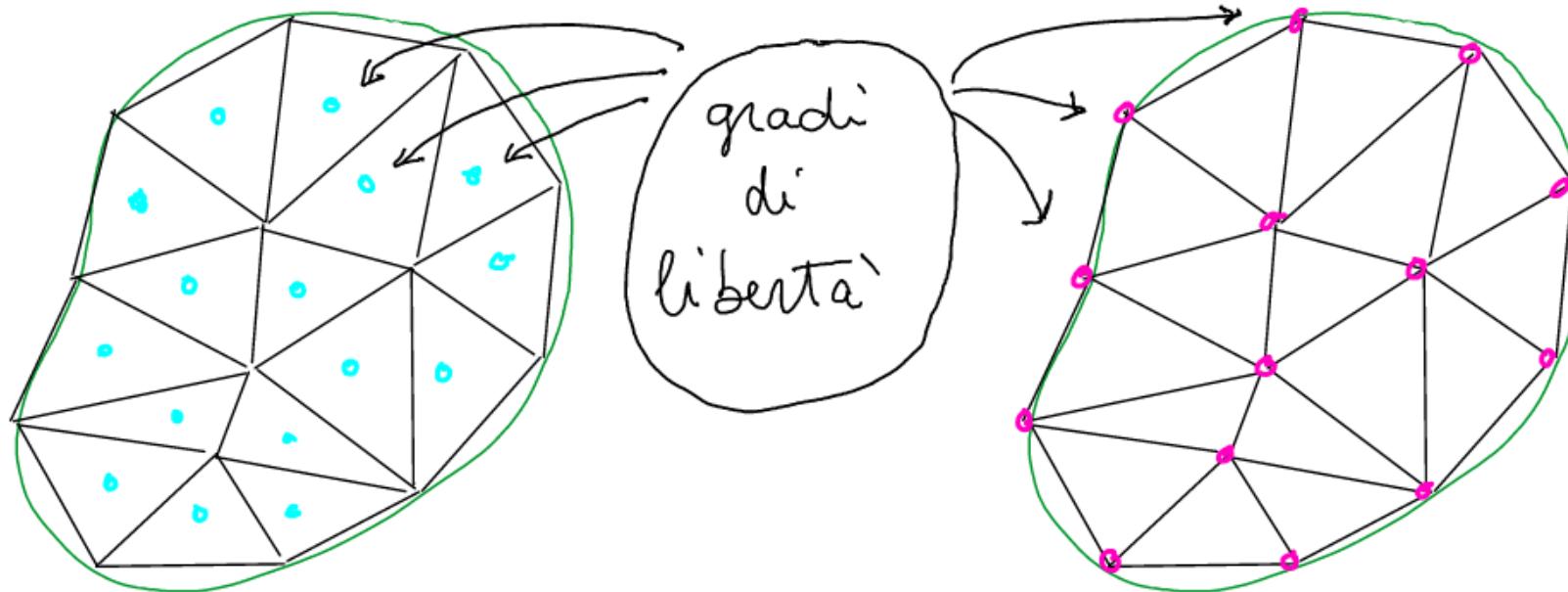


# Interpolazione nodale e quadratura numerica.

data una triangolazione  $T_h$  chiamo

" $P_0$ " lo spazio delle funzioni costanti a tratti e

" $P_1$ " lo spazio delle funzioni lineari a tratti e continue

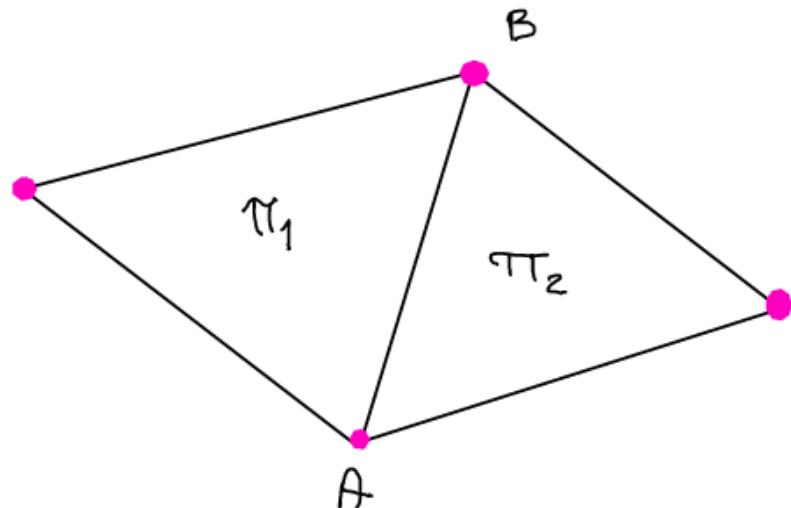


una funzione  $P_0$  è individuata  
dai valori che assume nei  
baricentri (corrispondenza bimivoca)

una funzione " $P_1$ " è individuata  
dai valori che assume nei  
vertici di  $T_h$  (corr. bimivoca)

lineare

Oss: un polinomio  $\pi$  è univocamente individuato dal valore che assume nei vertici di un Triangolo. Quindi in ogni triangolo di  $T_h$  possiamo associare un polinomio lineare alle tre valutazioni nei vertici e viceversa. Se associamo un valore ad ogni vertice di  $T_h$ , costuiamo il corrispondente polinomio in ogni triangolo, la continuità è automatica



$$\begin{aligned} \text{Se } \pi_1(A) &= \pi_2(A) \\ \pi_1(B) &= \pi_2(B) \end{aligned}$$

$$\text{allora } \pi_1 \equiv \pi_2 \text{ su } [A, B]$$

## Interpolazione

data  $u : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  definisco  $\Pi_0 u$  e  $\Pi_1 u$  come

$$(\Pi_0 u)(x) = u(x) \quad x \in \text{insieme dei baricentri}$$

$$(\Pi_1 u)(x) = u(x) \quad x \in \text{insieme dei vertici}$$

## Formule di quadratura

$$\int_{\Omega} u(x) dx \approx \int_{\Omega} (\Pi_0 u)(x) dx = \sum_{T \in \mathcal{T}_h} \int_T (\Pi_0 u)(x) dx$$

$$= \sum_{T \in \mathcal{T}_h} |T| u(b_T)$$

$$\int_{\Omega} u(x) dx \approx \int_{\Omega} (\Pi_1 u)(x) dx = \sum_{T \in \mathcal{T}_h} \int_T (\Pi_1 u)(x) dx$$

$$= \sum_{T \in \mathcal{T}_h} |T| \frac{u(v_T^1) + u(v_T^2) + u(v_T^3)}{3}$$

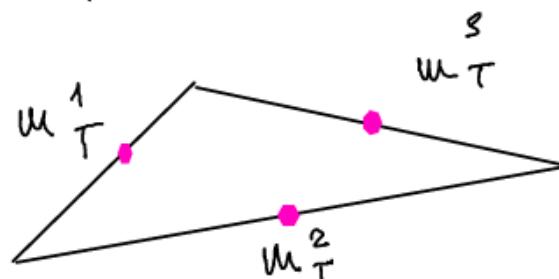
Le precedenti formule di quadratura sono entrambe esatte se  $u$  è lineare a tratti. Orvvia per la seconda, per quanto riguarda la prima: se  $\pi$  è lineare allora

$$\pi(b_T) = \pi\left(\frac{v_T^1 + v_T^2 + v_T^3}{3}\right) = \frac{\pi(v_T^1) + \pi(v_T^2) + \pi(v_T^3)}{3}$$

Una formula di quadratura più accurata (esatta sulle funzioni quadratiche) è la seguente:

$$\int_{\Omega} u(x) dx \approx \sum_{T \in \mathcal{T}_h} |T| \cdot \left( \frac{u(m_T^1) + u(m_T^2) + u(m_T^3)}{3} \right) = Q_2(u)$$

dove  $m_T^i$  sono i punti medi dei lati di ogni triangolo



Esercizio: misurare numericamente l'ordine di convergenza delle precedenti formule di quadratura, cioè:

- scegliere una funzione  $u: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  definita su un dominio  $\Omega$  in modo che  $\int_{\Omega} u(x) dx$  sia calcolabile analiticamente.
- calcolare l'errore di quadratura

$$\left| \int_{\Omega} u(x) dx - Q(u) \right| = \text{errore}$$

per diverse  $T_h$  (con diverso meshsize  $h$ )

- fare un diagramma in scala logaritmica della relazione errore vs  $h$
- provare con  $u$  lineare, quadratica,  $u$  di altro tipo...