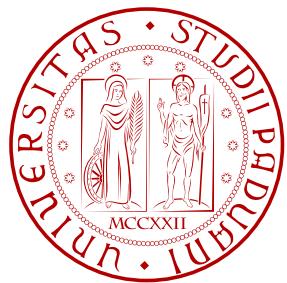


UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI PADOVA

Corso di Laurea Triennale in Matematica



Punti di Lebesgue sul disco

Andrea Pinto

Relatori:

- Dott. Francesco Rinaldi
- Dott. Alvise Sommariva

Anno Accademico 2011/12

Indice

Introduzione	1
1 Interpolazione polinomiale e costante di Lebesgue	3
1.0.1 Punti di Lebesgue	5
1.1 Richiami su alcuni nodi di interpolazione classici nell'intervallo	6
2 Algoritmi	7
2.1 Algoritmo Genetico	7
2.1.1 Selezione	8
2.1.2 Mutazione	8
2.1.3 Crossover	8
2.1.4 Altri parametri	9
2.1.5 Alcune considerazioni	10
2.2 Direct search (Pattern Search)	10
2.2.1 Parametri	10
2.3 Combinazione di GA con Patternsearch	11
3 Funzione obiettivo	11
4 Un primo approccio	12
5 Secondo approccio: punti vincolati su cerchi concentrici	13
5.1 La suddivisione in k gruppi	14
5.2 La scelta dell'angolo	16
5.3 Confronto tra alcune configurazioni di raggi	17
5.4 Ottimizzando sia su raggi sia su angoli	18
5.4.1 Confronto con la configurazione di raggi particolari . .	20
5.4.2 Confronto con altri autori	20
5.4.3 Confronto con la teoria	24
6 Possibili sviluppi	26
A Alcuni dati	28
B Codici Matlab	33
Bibliografia	45

Introduzione

La ricerca di punti adeguati per l'interpolazione polinomiale è uno dei grandi temi della teoria dell'approssimazione. Il problema consiste nel ricercare le disposizioni dei punti che permettano l'interpolazione polinomiale col minor errore possibile. Nel caso unidimensionale i risultati a livello sia puramente teorico che numerico forniscono delle configurazioni quasi-ottime che corrispondono ai punti noti come Expanded-Chebyshev. Una lista di configurazioni di particolare interesse sono presenti nel lavoro di [BOYD].

Nel caso multidimensionale il problema è più complesso ed è argomento di studio per molti studiosi della teoria dell'approssimazione e del potenziale. Configurazioni particolarmente convenienti sono quelle dei punti di Fekete, che massimizzano il determinante della matrice di Vandermonde (rispetto una base polinomiale). Di recente sono stati introdotti i Punti approssimati di Fekete che pure sono particolarmente buoni per l'interpolazione in domini compatti relativamente arbitrari.

In generale, il proposito finale è di trovare punti che abbiano costante di Lebesgue estremamente bassa, così che l'interpolante descriva una funzione regolare con un errore prossimo a quello della migliore approssimante polinomiale (ad un grado prefissato). L'analisi di questo problema è al momento prettamente numerica ed è stata eseguita su domini particolarmente semplici come il triangolo, il quadrato e il disco (cf. [1], [2], [7]). In tal senso, in questo lavoro ci siamo concentrati al caso del disco bidimensionale cercando configurazioni che minimizzassero tale costante ottenendo ulteriori miglioramenti rispetto ai già ottimi risultati presenti in letteratura a riguardo.

In questo lavoro, dopo aver fornito dei veloci richiami sull'interpolazione polinomiale e dopo aver definito in maniera rigorosa la costante di Lebesgue, illustreremo come sia stato possibile ottenere delle configurazioni di punti con una costante di Lebesgue particolarmente piccola. Inoltre proporremo diversi confronti tra i dati che abbiamo raccolto nelle sperimentazioni numeriche sia con quelli di altri autori, sia con stime puramente teoriche.

1 Interpolazione polinomiale e costante di Lebesgue

Il nostro obiettivo è di fornire, per un certo valore n fissato, un "buon" insieme di punti $\{z_n\} = \{(x_i, y_i)\}_{i=1..N}$ nel cerchio unitario di \mathbb{R}^2 . La bontà di questi punti è espressa con una bassa costante di Lebesgue, che come vedremo sarà un buon indice di stabilità e della qualità dell'errore rispetto a quello della miglior approssimazione.

Indichiamo con $\mathbb{P}_n^d = \langle x_1^{n_1} x_2^{n_2} \dots x_d^{n_d}, 0 \leq \sum_{i=1}^d n_i \leq n \rangle$ lo spazio dei polinomi di grado totale n . Si può vedere che $N = \dim(\mathbb{P}_n^d) = \binom{n+d}{n}$. Sia Ω un dominio compatto di \mathbb{R}^d . Un insieme di punti $\{z_n\}$ si dice unisolvente su Ω per l'interpolazione polinomiale di grado n , se esiste, per ogni vettore $\gamma = \{\gamma_k\}_{k=1..N}$, un unico polinomio p_n in \mathbb{P}_n^d tale che

$$p_n(z_k) = \gamma_k \quad k = 1, \dots, N$$

Segue direttamente da questa definizione una condizione di necessità per l'unisolenza: la cardinalità N di tale insieme $\{z_n\}$ deve essere uguale alla dimensione di \mathbb{P}_n^d .

Fissiamo nel dominio Ω una base $\langle p_i, i = 1, \dots, N \rangle$ di \mathbb{P}_n^d e denotiamo con $V = V(z_1, z_2, \dots, z_N)$ la matrice quadrata di Vandermonde le cui componenti sono

$$V_{ij} = \{p_j(z_i) : i, j = 1, \dots, N\}$$

Definiamo ora i polinomi di Lagrange come

$$L_k(z) = \frac{\det(V(z_1, \dots, z_{k-1}, z, z_{k+1}, \dots, z_N))}{\det(V(z_1, \dots, z_N))} \quad k = 1, \dots, N \quad (1)$$

e l'operatore di interpolazione su un insieme di punti \mathcal{P} come il funzionale $\mathcal{L}_n : (C(\Omega), \|\cdot\|_\infty) \rightarrow \mathbb{P}_n^d$

$$\mathcal{L}_n f(\cdot) = \sum_{i=1}^N f(z_i) L_i(\cdot)$$

Nel caso unidimensionale si può facilmente mostrare che

$$L_k(z) = \prod_{i=0, i \neq k}^N \frac{z - z_i}{z_k - z_i} = \frac{z - z_0}{z_k - z_0} \dots \frac{z - z_{k-1}}{z_k - z_{k-1}} \frac{z - z_{k+1}}{z_k - z_{k+1}} \dots \frac{z - z_N}{z_k - z_N}$$

Se $d = 1$, e se i punti su cui si interpola sono tutti distinti, allora esiste ed è unico il polinomio p_n che interpola le coppie (z_k, γ_k) .

Più in generale, per d generico, da (1), si vede che se l'insieme di punti è unisolvente, si ha $L_k(x_s) = \delta_{k,s}$ per ogni k e per ogni s .

La costante di Lebesgue $\Lambda_n(\mathcal{P})$ di un insieme di punti \mathcal{P} è la norma dell'operatore di interpolazione \mathcal{L}_n :

$$\Lambda_n(\mathcal{P}) = \|\mathcal{L}_n\| = \frac{\|\mathcal{L}_n f\|_\infty}{\|f\|_\infty} = \max_{x \in \Omega} \sum_{i=1}^N |L_i| \quad (2)$$

La grandezza di $\Lambda_n(\mathcal{P})$ è in funzione dell'insieme dei punti di interpolazione \mathcal{P} , del dominio Ω e di \mathbb{P}_n^d ma non della base di quest'ultimo insieme poiché il determinante di una generica matrice non dipende dalla base scelta. Vediamo ora delle stime che ci fanno intuire l'importanza di una buona costante di Lebesgue.

Teorema.

Sia \mathbb{P}_n^d lo spazio dei polinomi di grado totale n su \mathbb{R}^d , sia Ω un insieme compatto di \mathbb{R}^d e sia $\mathcal{P} = \{z_i\} \subset \Omega$ un insieme di punti unisolvente per l'interpolazione polinomiale di grado n . Sia inoltre $\mathcal{L}_n : (C(\Omega), \|\cdot\|_\infty) \rightarrow \mathbb{P}_n^d$ l'operatore di interpolazione polinomiale sui punti $\{z_i\}$ e sia $\Lambda_n(\mathcal{P})$ la corrispondente costante di Lebesgue, allora

1. $\|\mathcal{L}_n f - f\|_\infty \leq (1 + \Lambda_n(\mathcal{P})) \|f - \phi_n^*\|_\infty$ ove $\phi_n^* \in \mathbb{P}_n^d$ è il polinomio di grado n di miglior approssimazione per f .
2. $\left\| \mathcal{L}_n f - \mathcal{L}_n \tilde{f} \right\|_\infty \leq \Lambda_n(\mathcal{P}) \cdot \max_k |f(z_k) - \tilde{f}(z_k)|$ ove \tilde{f} è una approssimazione di f .

Dimostrazione.

1. Notiamo che $\phi_n^* - \mathcal{L}_n \phi_n^* = 0$ poiché $\phi_n^* \in \mathbb{P}_n^d$. Dunque

$$f - \mathcal{L}_n f = f - \phi_n^* + \phi_n^* - \mathcal{L}_n f = f - \phi_n^* + \phi_n^* - \mathcal{L}_n \phi_n^* + \mathcal{L}_n \phi_n^* - \mathcal{L}_n f = f - \phi_n^* + \mathcal{L}_n (\phi_n^* - f)$$

Ma allora

$$\begin{aligned} \|f - \mathcal{L}_n f\|_\infty &\leq \|f - \phi_n^*\|_\infty + \|\mathcal{L}_n \phi_n^* - \mathcal{L}_n f\|_\infty \leq \\ &\leq \|f - \phi_n^*\|_\infty + \|\mathcal{L}_n\|_\infty \|f - \phi_n^*\|_\infty = (1 + \Lambda_n(\mathcal{P})) \|f - \phi_n^*\|_\infty. \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
2. \quad & \left| \mathcal{L}_n f - \mathcal{L}_n \tilde{f} \right| = \left| \sum_i^N f(z_i) L_i(z) - \sum_i^N \tilde{f}(z_i) L_i(z) \right| \leq \left| \sum_i^N ((f(z_i) - \tilde{f}(z_i)) L_i(z)) \right| \leq \\
& \leq \sum_i^N |f(z_i) - \tilde{f}(z_i)| |L_i(z)| \leq \max_i |f(z_i) - \tilde{f}(z_i)| \sum_i^N |L_i(z)|
\end{aligned}$$

Ma allora

$$\left\| \mathcal{L}_n f - \mathcal{L}_n \tilde{f} \right\|_{\infty} \leq \|\mathcal{L}_n\|_{\infty} \max_i |f(z_i) - \tilde{f}(z_i)|$$

□

1.0.1 Punti di Lebesgue

Fissati Ω e \mathbb{P}_n^d i punti che minimizzano la costante di Lebesgue sono detti *Punti di Lebesgue*. Tali punti non sono noti nemmeno nel caso univariato: in letteratura si ritiene che nell'intervallo limitato $[a,b]$ gli "expanded-Chebyshev"

$$x_j = \frac{a+b}{2} - \frac{(a-b)}{2} \frac{\cos((2j-1)\pi/(2n))}{\cos(\pi/(2n))} \quad j = 1, \dots, n$$

sono quasi-ottimi. Miglioramenti a questi punti sono stati trovati da [2]. Un'altra famiglia di punti molto importante è quella dei punti di Fekete che sono definiti come i punti che massimizzano il valore assoluto del determinante della matrice di Vandermonde V . È facile vedere che per tali punti vale

$$\Lambda_n = \max_{z \in \Omega} \sum_{k=1}^N |L_k(z)| \leq N = \binom{n+d}{n}.$$

Infatti applicando (1) si vede che $L_k \leq 1$ per ogni k , poiché i punti di Fekete massimizzano il determinante: quindi il denominatore di L_k è sempre maggiore del rispettivo numeratore. Da (2) deriva tale sovrastima di $\Lambda_n(\mathcal{P})$.

La costante di Lebesgue Λ_n è invariante per trasformazioni affini. Questo significa che conoscendo dei punti di interpolazione per l'intervallo $[-1,1]$, con una bassa costante di Lebesgue, li si conosce anche, per qualsiasi intervallo $[a,b]$, o nel caso bidimensionale noti i punti di Lebesgue di un dominio di riferimento Ω^* , si conoscono pure i punti di Lebesgue di domini Ω che sono trasformazioni affini di Ω^* .

1.1 Richiami su alcuni nodi di interpolazione classici nell'intervallo

Analizzeremo adesso alcune famiglie di punti classiche per l'interpolazione. Tali considerazioni verranno utilizzate nella sezione 5.3.

- **Chebyshev.** Questi punti nell'intervallo [1-1] sono gli zeri dei polinomi di Chebyshev $\mathcal{T}_n(x) = \cos(n \arccos(x))$. Esiste una formulazione ricorsiva di questi polinomi

$$\begin{cases} \mathcal{T}_0(x) = 1 \\ \mathcal{T}_1(x) = x \\ \mathcal{T}_{n+1}(x) = 2x\mathcal{T}_n(x) - \mathcal{T}_{n-1}(x), n > 1. \end{cases}$$

Per il grado n , tali punti, in un intervallo [a,b], risultano essere

$$x_i = \frac{(a+b)}{2} + \frac{(b-a)}{2} \cos\left(\frac{2i-1}{2n}\pi\right)$$

con $i = 1, \dots, n$.

- **Expanded Chebyshev.** Come descritto in [3] sono una dilatazione dei punti di Chebyshev così che il primo e l'ultimo nodo siano estremi dell'intervallo. Sono dati dalla seguente formulazione:

$$x_i = \frac{\cos\left(\frac{(2j-1)\pi}{2n}\right)}{\cos\left(\frac{\pi}{2n}\right)} \quad i = 1 \dots n$$

Gli Expanded Chebyshev risultano avere una costante di Lebesgue leggermente più piccola rispetto a quella dei punti di Chebyshev, e risultano avere una costante di Lebesgue quasi-ottimale per l'intervallo.

- **Chebyshev-Lobatto.** Questi punti nell'intervallo [-1,1] sono gli zeri dei polinomi di Chebyshev di seconda specie, ovvero gli zeri di \mathcal{U}_n ove

$$\begin{cases} \mathcal{U}_0(x) = 1 \\ \mathcal{U}_1(x) = 2x \\ \mathcal{U}_{n+1}(x) = 2x \cdot \mathcal{U}_n(x) - \mathcal{U}_{n-1} \end{cases}$$

Tali polinomi sono ortogonali con la funzione peso $\sqrt{1-x}$ nell'intervallo [-1,1]. Per il grado n , tali punti, risultano essere:

$$x_i = + \cos\left(\frac{k-1}{n}\pi\right)$$

con $i = 1, \dots, n$.

- **Gauss-Legendre-Lobatto.** Questi punti nell'intervallo [-1,1] sono gli zeri dei polinomi di Legendre, ovvero gli zeri di \mathcal{P}_n con \mathcal{P}_n data dalla formulazione ricorsiva

$$\begin{cases} \mathcal{P}_0 = 1 \\ \mathcal{P}_1 = x \\ \mathcal{P}_n = \frac{2n-1}{n}x\mathcal{P}_{n-1} - \frac{n-1}{n}\mathcal{P}_{n-2} \end{cases}$$

Tali punti sono molto utilizzati per le formule di quadratura utilizzando come pesi

$$A_i = \frac{2}{n(n+1)} \frac{1}{(\mathcal{P}_n(x_i))^2}, \quad n > 1.$$

con $i = 0, \dots, n$

2 Algoritmi

Precedentemente in [1], per il procedimento di minimizzazione, sono stati usati algoritmi active-set o BFGS. A causa del determinante di Vandermonde che è nullo sulle configurazioni non unisolventi, la nostra funzione obiettivo non risulta essere particolarmente regolare ma con frequenti oscillazioni, estremanti locali, punti di discontinuità e singolarità. L'utilizzo di metodi gradiente quindi potrebbe non agevolare la ricerca di minimi. Inoltre con questi metodi è più probabile convergere ad un estremo locale, invece di minimizzare globalmente la costante di Lebesgue. In questo lavoro, invece, abbiamo seguito un approccio diverso: come già in parte [2], abbiamo usato algoritmi genetici di natura principalmente aleatoria o algoritmi di ricerca diretta.

2.1 Algoritmo Genetico

Il primo algoritmo è Genetic Algorithm (GA) presente nel pacchetto di Matlab "Global Optimization Toolbox". La diversità di GA è che invece di eseguire una ricerca diretta di configurazioni ottimali, ad esempio lungo la direzione gradiente, svolge una ricerca parallela, con un procedimento che ricorda l'evoluzione darwiniana. Vediamo GA in dettaglio. Fissato un certo intero NP, GA genera una popolazione in cui ogni individuo $x^{(i)}$ con $i=1, \dots, NP$, è rappresentato da un vettore (nel nostro caso costituito dalla posizione di nodi). La popolazione iniziale può essere generata in maniera casuale da GA oppure messa in input. Come nell'evoluzione naturale, la popolazione per passare alla generazione successiva, attraversa le fasi di selezione, mutazione e crossover.

2.1.1 Selezione

La selezione è la scelta dei genitori per la prossima generazione. Per prima cosa viene fatta una classifica delle persone, in base a quanto ottimizzano la funzione obiettivo. Da questa lista si scelgono poi le persone da usare in base a certi criteri. Noi ne abbiamo usati principalmente due: roulette e tournament. Roulette dà una percentuale a ogni persona: bassa se è in cima alla classifica, alta se in fondo. Poi in maniera casuale si sceglie chi selezionare. Tournament invece crea un torneo in cui partecipa tutta la popolazione: ci sono sfide tra un numero prefissato di persone e passa al turno successivo del torneo solo la migliore di ogni gruppo. Questo criterio permette con sicurezza che la persona migliore sia selezionata mentre quello Roulette permette maggiore aleatorietà anche a costo di perdere un ipotetico genitore migliore.

2.1.2 Mutazione

Alcune nuove persone subiscono una mutazione. Ci sono diversi modi per gestire questa mutazione. Noi abbiamo usato una distribuzione Gaussiana centrata nello zero. Uno dei vantaggi di questa impostazione è stata la possibilità di scegliere separatamente la deviazione standard della prima e delle altre generazioni.

2.1.3 Crossover

In questa fase viene gestita la creazione dei figli: avviene una combinazione tra i due genitori per dar vita ad una nuova persona. Ci sono diversi modi per gestire questa combinazione. Noi abbiamo usato principalmente *Scattered*, *TwoPoints* e *Intermediate*. Scattered per prima cosa crea un vettore binario casuale. Il figlio avrà la i -esima componente (o gene) uguale a quella del primo genitore, se il vettore casuale ha la i -esima componente uguale a 1, altrimenti avrà tale componente uguale a quella del secondo genitore. TwoPoint per prima cosa sceglie in maniera random due interi m e n tra 1 e il numero di variabili. L'algoritmo poi prende le componenti (o geni) con indice minore o uguale ad m e quelle con indice maggiore di n dal primo genitore mentre tutte le altre dal secondo. Intermediate crea invece i figli con una media pesata dei genitori. È controllata unicamente dal singolo parametro *ratio*. Utilizzando una forma simbolica: $figlio = genitore1 + rand \cdot razio \cdot (genitore2 - genitore1)$ ove *rand* è un numero casuale tra 0 e 1. I primi due si sono rivelati forse più efficaci perché vanno a modificare la posizione dei punti in maniera meno drastica, agendo quasi componente per componente, mentre il terzo metodo crea una combinazione convessa dei genitori.

2.1.4 Altri parametri

Ora che abbiamo introdotto questi tre processi fondamentali illustreremo come viene creata la generazione successiva. Un numero prefissato di persone rimane uguale al genitore. Questo numero abbiamo preferito tenerlo basso (da 1 a 4) per rendere più aleatorio l'algoritmo. Delle restanti persone una parte viene gestita dal crossover, un'altra invece dalla mutazione. La percentuale di partizione tra queste due viene introdotta in input con un numero da 0 a 1. Essendo questo parametro particolarmente importante abbiamo provato molti numeri in tutto l'intervallo, concentrando maggiormente intorno allo 0.8 poiché ritenuta la configurazione migliore.

Il nostro problema di ottimizzazione è vincolato, e nulla impedisce al crossover o alla mutazione di creare persone fuori dai nuovi vincoli: per questo abbiamo dovuto inserire un numero elevato come penalità. Se un punto esce dal disco automaticamente gli viene associato un alto valore in funzione obiettivo e quindi nella prossima generazione verrà scartato.

Un'impostazione, che abbiamo usato per aumentare l'aleatorietà, è di suddividere la popolazione in città e far agire l'algoritmo separatamente per ognuna di queste. Inoltre ogni 20 o 30 generazioni le varie città si scambiano una certa percentuale di persone.

Altra scelta che abbiamo fatto è stato legare GA con un altro algoritmo di ricerca: il Patternsearch. Una volta che GA termina i suoi processi patternsearch inizia. Ma vedremo nel dettaglio, nella prossima sezione, come agisce questo algoritmo.

Un aspetto da considerare è la dimensione della popolazione: in teoria anche questo parametro può influenzare la convergenza e la sua velocità, poiché una popolazione più grande fornisce una varietà nell'evoluzione maggiore e maggiori capacità di esplorazione in varie regioni. Per questo motivo in [2] si osserva che una popolazione di $10N$, ove N è il numero di parametri da determinare, è sicuramente buono. Tuttavia con gli esperimenti fatti sempre in [2] si osserva che già con 100 individui si hanno ottimi risultati con un costo computazionale molto più basso. Per questi motivi abbiamo deciso di utilizzare anche noi 100 in questo parametro. Altri parametri importanti sono il numero di generazioni totali e di stallo. Facile capire che questi parametri ci indicano la durata del nostro processo: un numero molto alto consentirà la convergenza. Abbiamo posto 500 per il primo e 100 per il secondo. A livello sperimentale abbiamo verificato la bontà di tali scelte.

2.1.5 Alcune considerazioni

Come abbiamo illustrato nei paragrafi precedenti, ad ogni iterazione (o generazione), viene selezionata una popolazione più adatta e l'algoritmo dovrebbe convergere al minimo globale. Sfortunatamente non esiste alcuna garanzia teorica di convergenza locale: il metodo è soggetto alla possibilità di stagnazione in un minimo locale. Analogamente, la velocità di convergenza non è stimabile a causa della natura aleatoria. Ricordiamo comunque con algoritmo simile è stato usato con successo già in [2] in un problema analogo di minimizzare la costante di Lebesgue.

2.2 Direct search (Pattern Search)

Direct search è un metodo per risolvere problemi di ottimizzazione che non richiede alcuna informazione circa il gradiente della funzione obiettivo. A differenza dei metodi di ottimizzazione tradizionali che utilizzano informazioni sul gradiente o più derivate per cercare un punto ottimale, un algoritmo di ricerca diretta cerca in un insieme di punti intorno al punto attuale, cercandone uno cui il valore della funzione obiettivo è inferiore al valore nel punto corrente. È possibile utilizzare DirectSearch per risolvere i problemi per i quali la funzione obiettivo non è derivabile, o non continua.

In Matlab sono implementati tre algoritmi di DirectSearch: generalized pattern search (GPS), the generating set search(GSS) , e the mesh adaptive search (MADS). Questi algoritmi sono tutti inglobati nella routine Pattern Search presente nel pacchetto "Global Optimization Toolbox". Ad ogni passo, questa routine cerca un insieme di punti, chiamato mesh, attorno al corrente punto, calcolato al passo precedente o al dato iniziale. La mesh è formata aggiungendo al punto corrente una combinazione lineare di vettori chiamati pattern. Se l'algoritmo trova un punto nella maglia che migliora la funzione obiettivo rispetto al punto corrente, il nuovo punto diventa il punto corrente al passaggio successivo dell'algoritmo. Si crea così una successione di punti che convergerà ad un minimo.

L'algoritmo GPS utilizza vettori direzionali fissi. L'algoritmo GSS è identico all'algoritmo GPS, tranne quando ci sono vincoli lineari, e quando il punto corrente è vicino a un confine vincolo lineare. L'algoritmo MADS utilizza una selezione casuale di vettori per definire la rete.

2.2.1 Parametri

Intuitivo che come primo parametro dobbiamo scegliere quale usare tra gli algoritmi di cui sopra abbiamo discusso: noi ci siamo focalizzati sul primo.

C'è la possibilità di decidere se verificare tutti i punti della mesh o solo alcuni: noi abbiamo optato per la prima soluzione anche se in questo modo abbiamo un costo computazionale più alto. Altra opzione è quella di far eseguire un altro algoritmo dopo che questo ha concluso: nel caso in cui routine venisse utilizzata non da sola abbiamo deciso di spegnere questa funzione.

2.3 Combinazione di GA con Patternsearch

Esistono risultati teorici che garantiscono che, combinando un algoritmo genetico con uno di Direct Search, la convergenza a un minimo globale è assicurata. Per questo motivo noi abbiamo scelto di combinare Ga con Patternsearch. Sfortunatamente non esistono simili risultati riguardo la velocità di convergenza.

3 Funzione obiettivo

Per quanto riguarda il calcolo della costante di Lebesgue di ogni insieme di punti $\mathcal{P} = \{z_i\}$ unisolvente su Ω , abbiamo in parte utilizzato le tecniche presenti in [1]. Data una mesh di riferimento sufficientemente fitta X ma di cardinalità finita, si valuta la costante di Lebesgue Λ_n sui punti test di X (invece che su tutto il dominio) e si suppone

$$\Lambda_n(\mathcal{P}) = \|\mathcal{L}_n\| = \max_{z \in \Omega} \lambda_n(z; \mathcal{P}) \approx \max_{z \in X} \lambda_n(z, \mathcal{P})$$

dove λ_n è la funzione di Lebesgue:

$$\lambda_n(z, \mathcal{P}) = \sum_{i=1}^N |L_i(z)|, \quad z \in \Omega$$

Tale procedimento è lecito perché queste sono mesh debolmente ammissibili. In [6] si definisce *Mesh Debolmente Ammissibile* di Ω una successione di sottoinsiemi discreti $\mathcal{A}_n \subset \Omega$ tali che

$$\|p\|_\Omega \leq C(\mathcal{A}_n) \|p\|_{\mathcal{A}_n}, \forall p \in \mathbb{P}_n^d(\Omega)$$

con $\text{card}(\mathcal{A}_n) \geq N$ e $C(\mathcal{A}_n)$ abbia una crescita al massimo in modo polinomiale in n . Se inoltre $C(\mathcal{A}_n)$ è limitata si parla di *Mesh Ammissibile*. Utilizziamo quindi griglie che determinano la norma dei polinomi a meno di costanti. In questo caso, abbiamo usato \mathcal{A}_n aventi al massimo di $250^2 = 62500$ punti, come già in [1, 2].

In questo modo abbiamo che

$$|\Lambda_n(\mathcal{P}) - \tilde{\Lambda}_n(\mathcal{P})| \leq \left| \max_{z \in \Omega} \sum_{i=1}^N |L_i(z)| - \max_{z \in \mathcal{A}_n} \sum_{i=1}^N |L_i(z)| \right| \leq$$

$$\leq \left| \sum_{i=1}^N (\|L_i\|_\Omega - \|L_i\|_{\mathcal{A}_n}) \right| \leq \left| \sum_{i=1}^N (C(\mathcal{A}_n) - 1) \|L_i\|_{\mathcal{A}_n} \right| \leq N |C(\mathcal{A}_n) - 1| \max_{i=1..N} \|L_i\|_{\mathcal{A}_n}$$

ove con $\tilde{\Lambda}_n(\mathcal{P})$ abbiamo indicato la costante di Lebesgue ristretta all'insieme \mathcal{A}_n . L'uso di queste mesh è una garanzia che la discretizzazione del dominio scelta è buona e, valutando la funzione di Lebesgue esclusivamente su questi nodi, si ottiene una buona approssimazione della costante di Lebesgue.

4 Un primo approccio

Di seguito, intendiamo calcolare punti unisolventi per l'interpolazione sul disco unitario

$$\Omega = \{(x, y) : x^2 + y^2 \leq 1\}$$

che abbiano costante di Lebesgue particolarmente piccola. Il proposito è determinare set di punti per cui questo valore sia inferiore a quello ottenuto nei lavori [1,2,7]. Per prima cosa abbiamo modificato i codici di [1] utilizzando prima un algoritmo genetico (che abbrevieremo con GA) e poi Pattern-Search al posto di `fmincon`. Ricordiamo a tal proposito che le routines Matlab `ga` e `patternsearch` implementano tali ottimizzatori. Dopo una prima fase di taratura dei suddetti algoritmi di ottimizzazione, nonostante la capacità di sorpassare possibili minimi locali ma non globali, abbiamo riottenuto le configurazioni di punti di [1] e quindi non abbiamo migliorato il valore minimo della costante di Lebesgue.

Nel caso di GA abbiamo riscontrato il problema, che impostando una popolazione iniziale casuale la convergenza era troppo lenta, impedendo di raggiungere risultati positivi in tempi ragionevoli. Per gradi bassi come 6 e 7 dopo venti ore di calcolo eravamo ancora ben lontani da una costante di Lebesgue paragonabile con quella trovata da [1] e [2]. Inoltre spesso abbiamo notato la difficoltà da parte dell'algoritmo di uscire da intorni di un minimo locale: di frequente infatti l'algoritmo rimaneva fermo nello stesso intorno anche per diverse ore. Problemi di stagnazione simili si sono presentati, impostando come popolazione iniziale, configurazioni di punti particolarmente "buone" come i quasi-punti di Lebesgue e di Fekete trovati da [1]. Pur variando molto i parametri dell'algoritmo, non siamo riusciti ad evitare questo stagnamento.

Con Pattern-Search, invece, abbiamo cercato, a livello locale, miglioramenti negli intorni dei punti "buoni" trovati da [1]. Anche in questo caso non

abbiamo avuto fortuna: nell'intorno della nostra ricerca i punti iniziali risultavano essere quelli con la costante di Lebesgue più bassa.

Non abbiamo avuto migliori risultati combinando insieme GA con Pattern-search: partendendo da un punto iniziale casuale la convergenza si è rivelata troppo lenta, partendo da punti noti è stato impossibile evitare fenomeni di stagnazione.

Abbiamo quindi abbandonato questo approccio spostando la nostra attenzione a tentativi di ottimizzare la costante di Lebesgue per punti con configurazioni particolari.

5 Secondo approccio: punti vincolati su cerchi concentrici

Riprendendo un'idea presente in [7] siamo riusciti a trovare dei miglioramenti rispetto a [1, 2, 7] per la ricerca dei punti di Lebesgue. Nel caso di interpolazione con un polinomio di grado n in \mathbb{R}^2 determineremo insiemi unisolventi composti di $\binom{N=n+2}{n}$ punti che saranno opportunamente disposti in $M = \lfloor \frac{n}{2} \rfloor + 1$ cerchi di raggio r_j con $j=1\dots M$. Dividiamo i cerchi in k gruppi:

$$v_1 + \dots + v_k = \lfloor \frac{n}{2} \rfloor + 1 \quad v_i \in \mathbb{N} \quad i = 1, \dots, k.$$

col j -esimo gruppo che contiene esattamente v_j cerchi. In ogni cerchio del j -esimo gruppo poniamo $2n_j + 1$ nodi equidistanti rispetto all'angolo. La scelta di n_j è data da:

$$\begin{aligned} n_1 &= n - v_1 + 1, \\ n - 2 &= n - 2v_1 - v_2 + 1, \\ &\vdots \\ n_k &= n - 2v_1 - \dots - 2v_{k-1} - v_k + 1. \end{aligned}$$

Si può verificare facilmente che

$$\sum_{j=1}^k v_j \cdot (2n_j + 1) = N$$

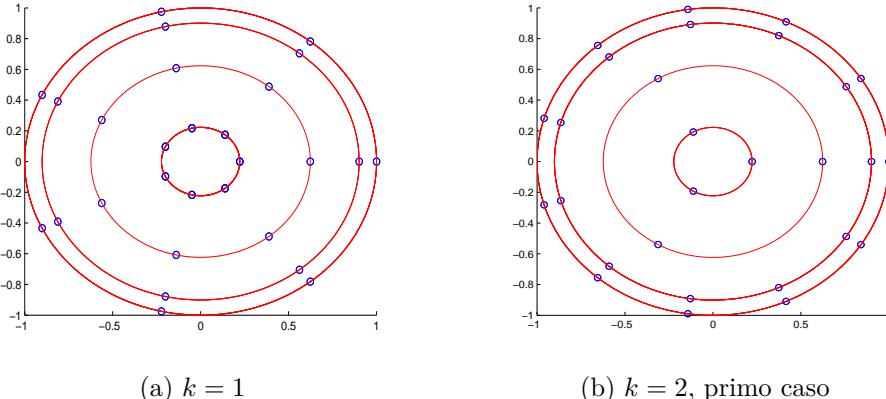
Una volta fissati i parametri n_k , l'insieme dei punti è univocamente determinato dalla lunghezza dei raggi, dall'angolazione tra un fissato punto di interpolazione di ogni cerchio con un determinato semiasse e dalla suddivisione nei k gruppi.

5.1 La suddivisione in k gruppi

In [7], gli autori asseriscono che, al crescere del numero dei gruppi di cerchi, k , la costante di Lebesgue decresce. Vediamo nel dettaglio tale fenomeno per $n = 6$. In questa situazione usiamo come configurazione per i raggi, i nodi positivi di Chebyshev-Lobatto nell'intervallo $[-1,1]$ di grado 8 o nel caso che ci sia solo un punto nel cerchio più interno, di grado 7. Sul k -simo cerchio, equidistribuiti rispetto all'angolo disponiamo $2n_k + 1$ punti, supponendo che il primo di questi punti abbia ordinata il cui valore è 0.

- per $k = 1$, abbiamo la scelta obbligata di $v_1 = 4$ e troviamo una configurazione con 7 nodi equispaziati in ciascuno dei 4 cerchi come in figura 2(a). In tal caso risulta una costante di Lebesgue di 4025.6;

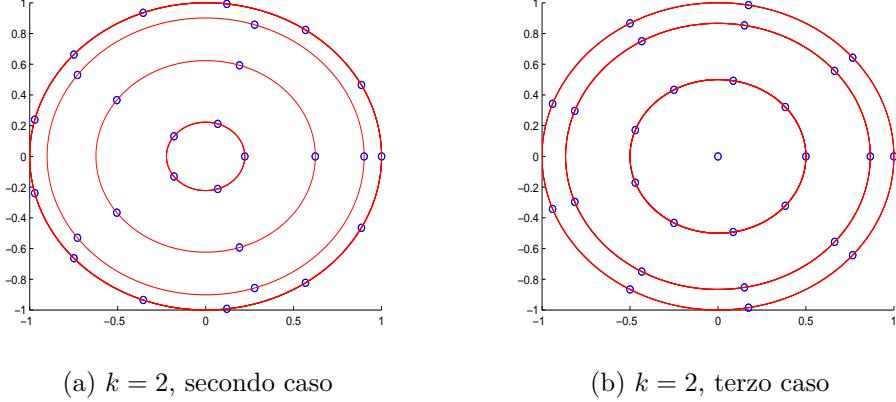
Figura 1:



- per $k = 2$ abbiamo diverse configurazioni possibili:

- se $v_1 = 2$ e $v_2 = 2$ troviamo una configurazione con 3 punti equispaziati nei due cerchi interni e 11 nei due esterni come in figura 2(b). In tal caso risulta una costante di Lebesgue di 67.2376;
- Prendendo invece $v_1 = 1$ e $v_2 = 3$ troviamo una configurazione con 13 punti equispaziati nel cerchio esterno e 5 nei tre interni interni come nella figura 3(a). In tal caso risulta una costante di Lebesgue di 98.1135;
- Viceversa prendendo $v_1 = 3$ e $v_2 = 1$ otteniamo una configurazione con 9 punti equispaziati nei tre cerchi esterni e solo 1 in quello interno come nella figura 3(b). In tal caso risulta una costante di Lebesgue di 546.47;

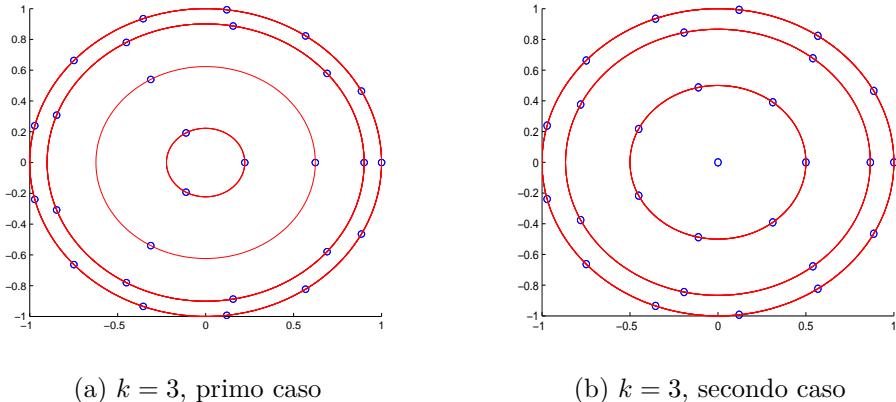
Figura 2:



3. Anche con $k = 3$ abbiamo diverse possibili configurazioni

- se $v_1 = 1$, $v_2 = 1$ e $v_3 = 2$ otteniamo una configurazione con 13 punti equispaziati nel cerchio esterno, 9 in quello intermedio e 3 nei due interni come in figura 4(a). In tal caso abbiamo una costante di Lebesgue di circa 13.52;

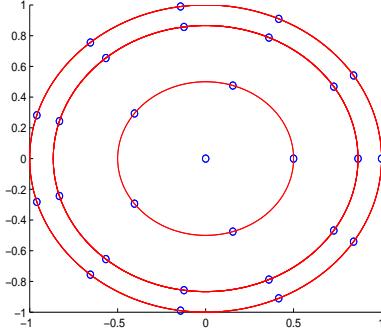
Figura 3:



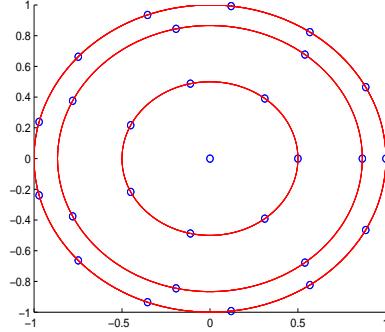
- se $v_1 = 1$, $v_2 = 2$ e $v_3 = 1$ troviamo 13 punti nel cerchio esterno, 7 punti nei due intermedi e 1 in quello interno come in figura 4(b). In tal caso abbiamo una costante di Lebesgue di circa 20.63;
- se $v_2 = 2$, $v_2 = 1$ e $v_3 = 1$ otteniamo una configurazione con 11 punti equispaziati nei due cerchi esterni, 5 in quello intermedio e

1 in quello interno come in figura 5(a). In tal caso abbiamo una costante di Lebesgue di circa 56.74;

Figura 4:



(a) $k = 3$, terzo caso



(b) $k = 4$

4. Per $k = 4$ abbiamo un'unica configurazione possibile con $v_1 = 1$, $v_2 = 1$, $v_3 = 1$ e $v_4 = 1$ ovvero con 13 punti equispaziati nel cerchio esterno, 9 in quello successivo, 5 in quello intermedio e solo 1 in quello interno come in figura 5(b). In tal caso abbiamo una costante di Lebesgue di 5.48.

Abbiamo visto dunque che nel caso $n = 6$ la costante di Lebesgue decresce al crescere del numero dei gruppi dei cerchi. Considerazioni simili possono essere fatte per tutti i gradi.

5.2 La scelta dell'angolo

In precedenza abbiamo richiesto che il k -simo cerchio contenesse il punto $(r_k \cdot \cos(\theta), r_k \cdot \sin(\theta))$ con $\theta = 0$.

Supponiamo ora che sul k -simo disco siano piú in generale distribuiti m punti

$$x_j^{(k)} = (r_k \cdot \cos(\theta_k + s), r_k \cdot \sin(\theta_k)), \quad k = 1, \dots, m,$$

con θ_k arbitrario e $s = 2\pi/m$.

Risulta lecito domandarsi se una scelta opportuna di questi θ_k migliori decisamente la costante di Lebesgue rispetto alle altre.

n	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
EC	1.67	1.99	2.69	3.32	3.86	4.42	5.20	5.80	6.77	7.85
EC-opt	1.67	1.99	2.62	3.30	3.84	4.35	5.17	5.78	8.70	7.80
n	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
EC	9.00	10.44	12.54	14.82	17.39	21.56	26.48	32.27	40.14	50.83
EC-opt	8.85	10.36	12.34	14.43	17.28	20.96	25.60	31.92	39.49	49.06

Tabella 1: Confronto tra le costanti di Lebesgue di set di punti aventi configurazioni con raggi dati dai nodi di Expanded-Chebyshev positivi di grado $n+1$ con angoli casuali con quelli ottenuti tramite ottimizzazione con GA.

Consideriamo le configurazioni con raggi con una lunghezza uguale alla distanza dall’origine ai nodi expandend-Chebyshev positivi di grado $n+1$ e con la divisione ottimale in gruppi trovata nel paragrafo precedente. Presentiamo nella Tabella 5.2 un confronto tra le costanti di Lebesgue ottenute con angoli casuali con quelle ottenute ottimizzando sull’angolo indicati rispettivamente con EC e EC-opt.

Ottimizzando sugli angoli θ_k la funzione obiettivo tramite GA, seguito da Pattern-Search, come si deduce dalla tabella, i miglioramenti sulla costante di Lebesgue sono molto limitati.

5.3 Confronto tra alcune configurazioni di raggi

Dando per accettata la configurazione ottimale trovata nella sezione 5.1, facciamo un confronto tra famiglie di punti i cui raggi corrispondano ai valori non negativi di classiche famiglie di punti in $[-1, 1]$.

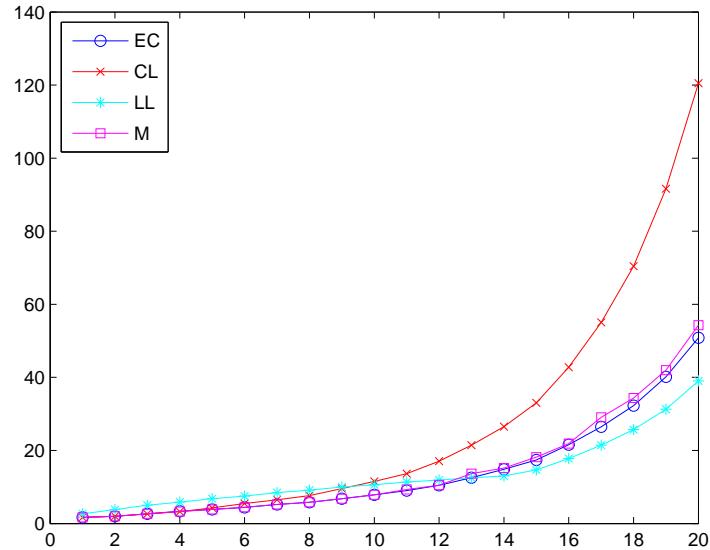
Riportiamo una tabella e un grafico con alcuni valori della costante di Lebesgue, ottenuti con la costruzione di cui abbiamo discusso sopra, utilizzando, per stabilire i raggi, le varie famiglie classiche di nodi oltre ai nodi equispaziati e ai punti di Lebesgue trovati da [2] per l’intervallo. Indicheremo i nodi Expandend Chebyshev con EC, i Chebyshev-Lobatto con CL, i Gauss-Legendre-Lobatto con LL, i quasi punti di Lebesgue trovati da [2] per l’intervallo con M e i nodi equispaziati con Eq.

La tabella evidenzia come i punti equispaziati determinino come nel caso dell’intervallo un set di punti con un’alta costante di Lebesgue. Gli Expanded Chebyshev e i punti di Lebesgue di [2] forniscono sets di punti con una costante simile: i primi risultano leggermente migliori per il nostro problema. In ogni caso, come si vede nel grafico i Expanded Chebyshev, i punti di [2] e i Gauss-Legendre-Lobatto hanno un ottimo andamento col crescere di n .

n	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
EC	1.67	1.99	2.69	3.32	3.86	4.42	5.20	5.80	6.77	7.85
CL	1.67	1.99	2.63	3.24	4.29	5.48	6.49	7.63	9.56	11.52
GLL	2.64	3.80	4.99	5.87	6.80	7.50	8.45	9.14	9.99	10.61
M	1.67	1.99	2.65	3.32	3.85	4.43	5.22	5.82	6.79	7.87
Eq	1.67	2.33	2.63	3.82	4.28	5.42	7.55	8.92	16.63	18.85
n	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
EC	9.00	10.44	12.54	14.82	17.39	21.56	26.48	32.27	40.14	50.83
CL	13.66	17.06	21.47	26.50	33.01	42.77	55.06	70.45	91.62	120.50
GLL	11.33	11.91	12.52	12.99	14.69	17.76	21.45	25.69	31.30	39.02
M	9.29	10.49	13.63	15.16	18.17	21.89	29.08	34.37	41.99	54.28
Eq	42.07	46.27	118.6	125.7	360.4	366.7	1145	1122	3749	3558

Tabella 2: Confronto tra le costanti di Lebesgue di set di punti aventi configurazioni con raggi dati da famiglie di nodi per gradi n compresi tra 1 e 20.

Figura 5: Confronto tra le costanti di Lebesgue di set di punti aventi configurazioni con raggi dati da famiglie di nodi classiche.



5.4 Ottimizzando sia su raggi sia su angoli

Illustriamo ora i risultati ottenuti ottimizzando tramite l'algoritmo genetico GA e Pattern-Search, prima sui raggi e poi sugli angoli. In [7] infatti

si afferma che non risulta fondamentale ottimizzare il valore delle variabili angolari: in parte abbiamo verificato questa affermazione in 5.2. Abbiamo però deciso di non trascurare completamente il valore delle variabili angolari ma semplicemente di considerarle in un secondo momento. In tal modo il tempo di esecuzione del nostro codice è risultato dell'ordine dei minuti per i gradi piu' bassi, mentre per quelli piu' alti e' stato comunque inferiore alle 10 ore. Durante tali processi abbiamo usato la divisione in gruppi ritenuta ottima nella sezione 5.1. Consci del fatto che l'ottimizzazione sugli angoli avrebbe inciso poco sul risultato finale, abbiamo utilizzato in questo caso un dato iniziale casuale. Riportiamo ora i risultati trovati da [1] e [2] confrontandoli con quelli trovati da noi in questa sezione: nella tabella e nel grafico indichiamo con BSV quelli introdotti da[1], con M quelli descritti da [2] e con CYIB-Opt quelli calcolati in questo lavoro, seguendo idee presenti in [7].

Grado	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
BSV	1.67	1.99	2.47	2.97	3.50	4.30	5.08	5.43	6.73	7.62
M	1.67	1.99	2.47	2.97	3.49	4.10	5.00	5.38	6.54	7.14
CYIB-Opt	1.67	1.99	2.47	2.97	3.49	4.26	4.76	5.32	5.90	6.50
Grado	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
BSV	8.48	9.65	11.98	12.39	14.13	17.44	18.88	27.17	28.29	29.68
M	7.84	8.97	10.14	11.14	13.08	14.72	14.92	16.04	18.27	20.31
CYIB-Opt	7.20	7.93	8.73	9.64	10.65	11.82	13.13	14.63	16.46	18.45

Tabella 3: Confronto tra le costanti di Lebesgue trovate da noi con alcune presenti in letteratura.

Come si nota dalle tabelle sulle costanti di Lebesgue, per gradi bassi i nuovi set di punti non migliorano gli ottimi risultati precedentemente ottenuti in [1] e [2], mentre hanno costanti di Lebesgue significativamente più basse all'aumentare del grado.

5.4.1 Confronto con la configurazione di raggi particolari

Naturale ora domandarsi se la configurazione ottenuta ottimizzando sui raggi è simile a una di quelle ottenute usando le famiglie di nodi classiche per l'intervallo.

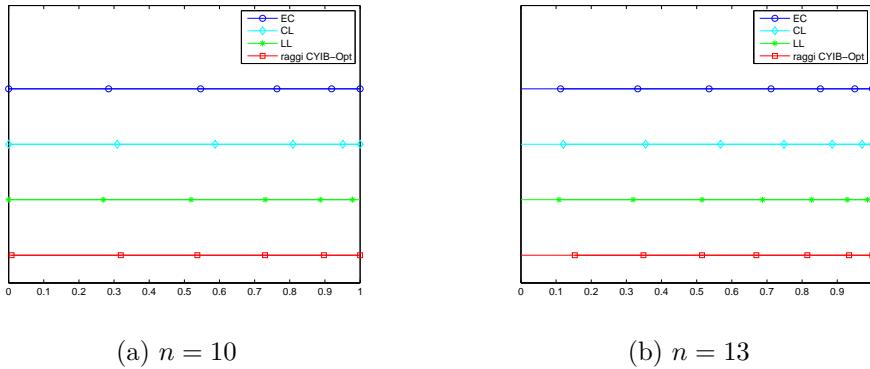


Figura 6: Distribuzioni di alcuni raggi notevoli per $n = 10$ e $n = 13$.

Nei grafici illustriamo solo i casi $n = 10$ e $n = 13$, pur avendo verificato che ciò accade anche più in generale per $n \leq 20$. Vediamo che tutti i nodi riportati nel grafico tendono ad essere più fitti verso 1 e più radi verso 0. I raggi che abbiamo ottenuto tramite l'ottimizzazione pur prossimi alle altre classiche famiglie di punti univariati, non sembrano coincidere con una delle stesse.

5.4.2 Confronto con altri autori

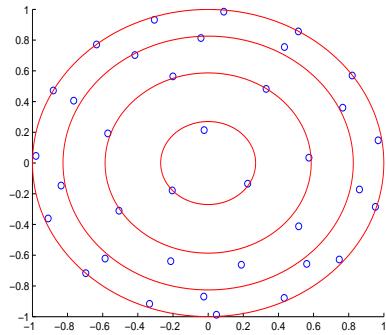
In questa sezione confrontiamo le configurazioni da noi ottenute con quelle presentate in [1]. Osserviamo che mentre in [1] i punti non hanno vincoli particolari, eccetto di stare nel disco unitario, quelli da noi introdotti, seguendo [7], richiedono di stare in cerchi concentrici e di avere una opportuna equispaziatura rispetto agli angoli.

Nelle figure 7, 8 e 9, confrontiamo le loro distribuzioni per i casi $n = 7$, $n = 13$ e $n = 20$. Denoteremo i punti descritti in [1] con BSV mentre quelli di questo lavoro con CYIB-Opt.

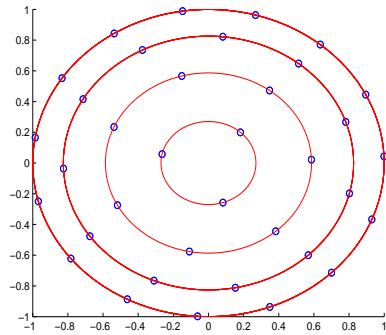
Le distribuzioni sono simili, con punti che in [1] sono approssimativamente su cerchi e equispaziati rispetto agli angoli, disposti in k poligoni regolari con numero di vertici uguale al numero dei nodi nel rispettivo cerchio della nostra configurazione.

Nella Figura 10, confrontiamo le costanti di Lebesgue proposte in [1], con quelle in [2] (denotate con M) e ottenute dalla nostra ottimizzazione.

Figura 7: Grado $n = 7$. A sinistra: distribuzione dei punti ottenuti in [1], denotati con BSV. A destra: distribuzione dei punti ottenuti in questo lavoro, denotati con CYIB-Opt.

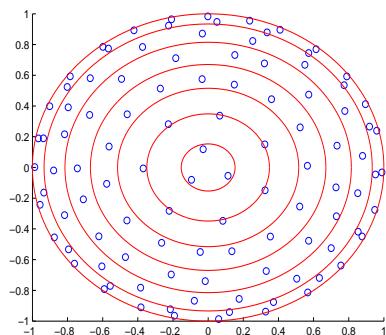


(a) BSV

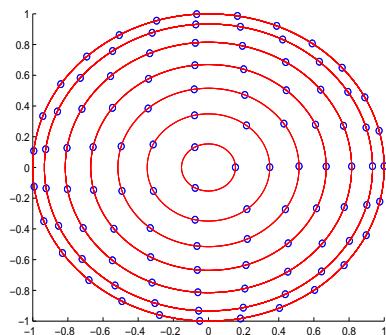


(b) CYIB-Opt

Figura 8: Grado $n = 13$. A sinistra: distribuzione dei punti ottenuti in [1], denotati con BSV. A destra: distribuzione dei punti ottenuti in questo lavoro, denotati con CYIB-Opt.



(a) BSV



(b) CYIB-Opt

Figura 9: Grado $n = 20$. A sinistra: distribuzione dei punti ottenuti in [1], denotati con BSV. A destra: distribuzione dei punti ottenuti in questo lavoro, denotati con CYIB-Opt.

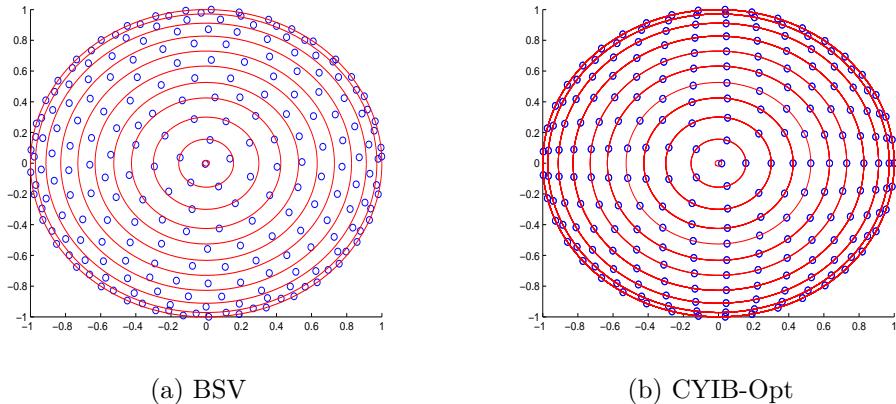
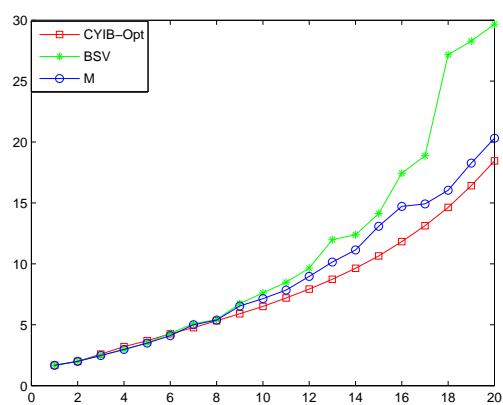


Figura 10: andamento delle costanti di Lebesgue di CYIB-Opt, di BSV e di M



Per completezza riportiamo anche delle tabelle (rispettivamente 4, 5) con i valori del determinante della matrice di Vandermonde V (rispetto la base di Koornwinder), del condizionamento di questa sia per i punti trovati in questa sezione sia per quelli trovati in [1] e [2]. Inoltre riportiamo i dati trovati da [1] circa i punti di Fekete.

Come si vede dalle tabelle, i valori assoluti determinanti di V hanno valori molto elevati prossimi a quelli dei punti di Fekete, ciò nonostante tali matrici restano ben condizionate.

Valore assoluto del determinante di Vandermonde					
Grado	1	2	3	4	5
BSV	$4.95E-1$	$2.12E+0$	$2.97E+1$	$2.07E+3$	$7.03E+5$
M	$4.95E-1$	$2.12E+0$	$2.97E+1$	$2.11E+3$	$7.11E+5$
CYIB-Opt	$4.95E-1$	$3.69E-1$	$2.91E+1$	$1.21E+3$	$1.32E+6$
BSV-F	$4.95E-1$	$2.13E+0$	$3.44E+1$	$3.49E+3$	$2.03E+6$
Grado	6	7	8	9	10
BSV	$1.10E+10$	$4.15E+13$	$2.87E+19$	$1.74E+25$	$2.28E+34$
M	$1.03E+10$	$4.14E+13$	$2.96E+19$	$2.29E+25$	$1.52E+34$
CYIB-Opt	$8.09E+9$	$2.27E+14$	$7.18E+18$	$1.02E+26$	$1.43E+34$
BSV-F	$1.13E+10$	$4.20E+14$	$1.81E+20$	$1.02E+27$	$6.72E+34$
Grado	11	12	13	14	15
BSV	$2.96E+38$	$1.06E+48$	$4.08E+58$	$2.34E+76$	$2.38E+89$
M	$2.52E+43$	$8.91E+52$	$2.30E+60$	$7.24E+75$	$1.65E+89$
CYIB-Opt	$5.76E+42$	$3.82E+52$	$2.99E+63$	$6.70E+73$	$1.90E+85$
BSV-F	$4.88E+43$	$6.51E+53$	$7.11E+64$	$3.04E+77$	$1.57E+91$
Grado	16	17	18	19	20
BSV	$3.51E+97$	-	-	-	-
M	$4.36E+99$	$8.42E+119$	$1.76E+137$	$3.93E+155$	$7.96E+176$
CYIB-Opt	$2.33E+103$	$3.71E+116$	$7.90E+135$	$2.58E+153$	$6.75E+173$
BSV-F	$6.74E+105$	$3.22E+122$	$9.56E+139$	$8.85E+158$	$3.72E+179$

Tabella 4: Confronto tra i determinanti della matrice di Vandermonde per i set di punti BSV (cf. [1]), M (cf. [2]), i nuovi CYIB-Opt oltre i punti BSV-F (di [1] che hanno determinante particolarmente elevato).

Numero di condizionamento della matrice di Vandermonde.					
Grado	1	2	3	4	5
BSV	$2.98E+0$	$5.33E+0$	$1.08E+1$	$1.32E+1$	$1.55E+1$
M	$2.98E+0$	$5.13E+0$	$1.08E+1$	$1.49E+1$	$2.12E+1$
CYIB-Opt	$2.98E+0$	$5.43E+0$	$1.05E+1$	$1.43E+1$	$1.93E+1$
BSV-F	$2.99E+0$	$5.33E+0$	$1.06E+1$	$1.39E+1$	$1.65E+1$
Grado	6	7	8	9	10
BSV	$2.84E+1$	$2.55E+1$	$3.58E+1$	$5.34E+1$	$6.37E+1$
M	$2.84E+1$	$2.83E+1$	$3.53E+1$	$5.52E+1$	$6.95E+1$
CYIB-Opt	$2.77E+1$	$3.35E+1$	$4.33E+1$	$4.48E+1$	$6.33E+1$
BSV-F	$2.65E+1$	$3.28E+1$	$4.33E+1$	$4.80E+1$	$6.09E+1$
Grado	11	12	13	14	15
BSV	$7.85E+1$	$1.06E+1$	$9.55E+1$	$1.18E+2$	$1.52E+2$
M	$7.82E+1$	$1.07E+1$	$1.24E+2$	$1.49E+2$	$1.59E+2$
CYIB-Opt	$7.12E+1$	$8.06E+1$	$1.16E+2$	$3.66E+3$	$1.73E+4$
BSV-F	$6.88E+1$	$7.40E+1$	$1.09E+2$	$1.12E+2$	$1.25E+2$
Grado	16	17	18	19	20
BSV	$1.43E+2$	-	-	-	-
M	$2.12E+2$	$2.12E+2$	$2.66E+2$	$2.96E+2$	$3.44E+2$
CYIB-Opt	$1.65E+2$	$1.97E+2$	$2.39E+2$	$1.34E+3$	$4.05E+2$
BSV-F	$2.32E+2$	$2.42E+2$	$2.22E+2$	$3.60E+2$	$2.44E+2$

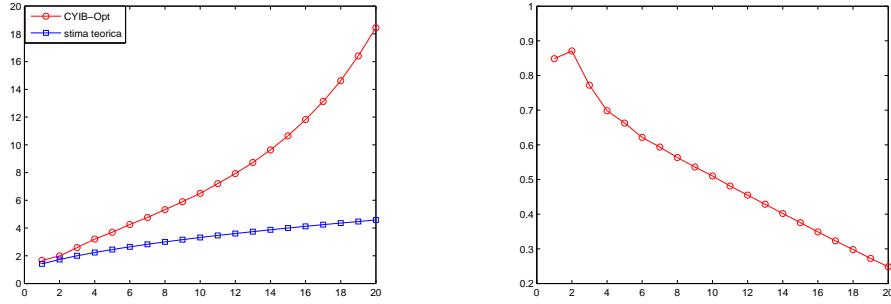
Tabella 5: Confronto tra i condizionamenti della Matrice di Vandermonde per i set di punti BSV (cf. [1]), di M (cf. [2]) e i nuovi CYIB-Opt, oltre i punti BSV-F che hanno valore assoluto del determinante di Vandermonde particolarmente elevato.

5.4.3 Confronto con la teoria

In [9] si ricorda che la stima teorica della costante di Lebesgue per i punti di Lebesgue nel disco: $\Lambda_n = O(\sqrt{n+1})$. Vogliamo ora confrontare la costante di Lebesgue dei punti trovati con questa puramente teorica. Nel grafico 12(a) abbiamo rappresentato l'andamento di $\Lambda_n = \sqrt{n+1}$ e le costanti di Lebesgue $\tilde{\Lambda}_n$ trovate nella sezione 5.4 (indicate con CIYT):. Si vede subito che, pur a meno di una costante moltiplicativa, l'andamento non sembra essere lo stesso, specialmente per gradi prossimi a 20.

$$\frac{\sqrt{n+1}}{\tilde{\Lambda}_n}$$

Figura 11: Confronto tra la costante di Lebesgue dei punti CYIB-Opt con l'andamento asintotico dei punti di Lebesgue.



(a) Andamento delle costanti di Lebesgue

(b) Rapporto tra $\sqrt{n+1}$ e le costanti di Lebesgue trovate da CYIB-Opt.

Se l'andamento fosse asintoticamente uguale, il rapporto tenderebbe al crescere di n ad una costante.

Proponiamo la tabella 5.4.3 e il grafico 12(b) circa tali considerazioni.

grado	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
$\sqrt{n+1}$	1.41	1.73	2.00	2.24	2.45	2.65	2.83	3.00	3.16	3.32
$\tilde{\Lambda}_n$	1.67	1.99	2.59	3.20	3.70	4.26	4.76	5.32	5.90	6.50
$\sqrt{n+1}/\tilde{\Lambda}_n = C$	0.85	0.87	0.77	0.70	0.66	0.62	0.59	0.56	0.54	0.51
grado	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
$\sqrt{n+1}$	3.46	3.61	3.74	3.87	4.00	4.12	4.24	4.36	4.47	4.58
$\tilde{\Lambda}_n$	7.20	7.93	8.73	9.64	10.65	11.82	13.13	14.63	16.42	18.45
$\sqrt{n+1}/\tilde{\Lambda}_n = C$	0.48	0.45	0.43	0.40	0.38	0.35	0.32	0.30	0.27	0.25

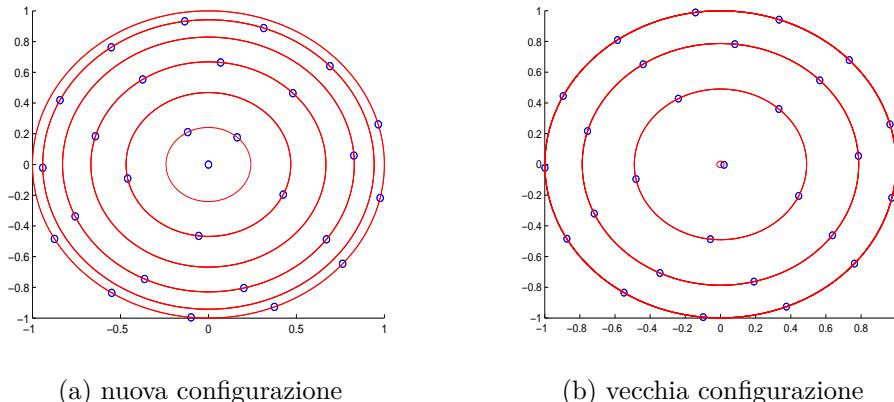
Tabella 6: Confronto tra le costanti di Lebesgue di CYIB-Opt con $\sqrt{n+1}$.

6 Possibili sviluppi

Ci poniamo il problema di trovare a partire da CYIB-Opt, configurazioni unisolventi che abbiano migliori costanti di Lebesgue.

Di conseguenza, alleggeriamo i vincoli, cercando configurazioni vicine a quelle di CYIB-Opt con migliori costanti di Lebesgue. Usiamo come punto di partenza la configurazione trovata nella sezione precedente. Come abbiamo visto i nodi sono disposti in cerchi concentrici. Ora consideriamo un determinato cerchio di raggio r_k che contiene $2n_k + 1$ nodi. Disponiamo i primi n_k nodi in un cerchio di raggio r_{k_1} e gli altri $n_k + 1$ nodi in un cerchio di raggio r_{k_2} senza modificarne l'angolo: nella figura 12 è presentato il confronto per $n = 6$ tra la vecchia configurazione e quella nuova data con raggi r_{k_i} uguali ai nodi di Chebyshev di grado 13. Ovviamente ponendo sia r_{k_1} , sia r_{k_2} uguali

Figura 12: Confronto per $n = 6$ tra vecchia e nuova configurazione



a r_k per ogni k , tale configurazione risulterà uguale alla vecchia.

Agendo in questo modo abbiamo visto che abbiamo disposto tutti i nodi in $n+1$ cerchi. A questo punto ottimizziamo tramite `ga` e `patternsearch` identificando come incognite i raggi degli $n+1$ cerchi. Utilizzando come dato iniziale raggi tali da avere la configurazione trovata nella sezione 5.4, siamo certi di non peggiorare il risultato. Proponiamo ora i risultati trovati con la Tabella 7 e dei grafici circa tali nuove configurazioni.

Grado	6	7	8	9	10	11	12	
CYIB-opt	4.26	4.76	5.32	5.90	6.50	7.20	7.93	
CYIB-opt2	4.19	4.75	5.28	5.87	6.49	7.18	7.90	
Grado	13	14	15	16	17	18	19	20
CYIB-opt	8.73	9.63	10.65	11.82	13.13	14.63	16.415	18.45
CYIB-opt2	8.72	9.62	10.62	11.76	13.08	14.60	16.29	18.14

Tabella 7: Confronto tra le costanti di Lebesgue trovate in questa sezione (indicate con CYIB-opt2) con quelle trovate nella sezione 5.4 (indicate con CYIB-opt).

La Tabella 7 mostra che con questa tecnica abbiamo ottenuto piccoli miglioramenti, seppur ancora modesti. D'altra parte indica che i punti CYIB-opt non sono ottimali (cosa nota perché si sa teoricamente che la distribuzione di nodi sul cerchio di CYIB non e' ottimale).

A Alcuni dati

Riportiamo ora i raggi e gli angoli trovati nella sezione 5.4: da questi facilmente si possono recuperare i singoli punti.

$n = 1$, Costante di Lebesgue: 1.67	
raggi	angoli
1.0000000000000000	-0.5360658176023683

$n = 2$, Costante di Lebesgue: 1.99	
raggi	angoli
0.0501412131798916	0.5153562929508685
1.0000000000000000	-0.5360653836472800

$n = 3$, Costante di Lebesgue: 2.47	
raggi	angoli
0.4679820687982619	0.6121850120941608
0.9922533482313156	0.7619954732948395

$n = 4$, Costante di Lebesgue: 2.97	
raggi	angoli
0.0597749650478364	0.8496021924106213
0.6673011466621492	0.0720945171727454
0.9741323143243790	0.0029377280900289

$n = 5$, Costante di Lebesgue: 3.49	
raggi	angoli
0.3331279963027359	0.8346023697260052
0.7482138764188286	0.6703890566245899
0.9935782036455215	0.6279469971218775

$n = 6$, Costante di Lebesgue: 4.26	
raggi	angoli
0.0204461514949799	-0.1565667484475872
0.4902358284444396	0.8250282120957410
0.7865588559125651	0.7685327244649982
0.9992146641016007	0.7473053362691920

$n = 7$, Costante di Lebesgue: 4.76	
raggi	angoli
0.2701259148120880	0.8325245107173920
0.5864102960109711	0.9354058859586716
0.8258213682651520	0.3292158101320267
0.9996177076578140	0.4618112205743790

$n = 8$, Costante di Lebesgue: 5.32	
raggi	angoli
0.0073638911008835	2.6760407668590545
0.3783044869422912	0.3751779296875000
0.6390220703125000	0.8143196695327759
0.8572000000000000	0.5116545382499695
1.0000000000000000	1.0861805424690247

$n = 9$, Costante di Lebesgue: 5.90	
raggi	angoli
0.2281401437282562	0.0219051558017731
0.4770650120735169	-0.0020005364418030
0.6841000000000000	0.0131000000000000
0.8769034719705582	0.0170064671039581
0.9966717937946320	0.0147901950359344

$n = 10$, Costante di Lebesgue: 6.50	
raggi	angoli
0.0084579621315002	0.1506734061717987
0.3192393871545792	0.0009898641586304
0.5371251961708069	0.0163923590898514
0.7296000000000000	0.0101779296875000
0.8971426769256592	0.0086548826694489
1.0000000000000000	0.0087738237380981

$n = 11$, Costante di Lebesgue: 7.20	
raggi	angoli
0.1618626478672028	0.0922528561115265
0.4029310242176056	0.0203948492765427
0.5862985115766526	0.0087529587268829
0.7637140666961670	0.0134395029783249
0.9113000000000000	0.0102000000000000
0.9999000000000000	0.0077000000000000

$n = 12$, Costante di Lebesgue:7.93	
raggi	angoli
0.0134378658771515	-0.8066954908370971
0.2585437647104263	-0.0033923553586006
0.4687437332153320	0.0158562098979950
0.6298000000000000	0.0109114589929581
0.7917879151582717	0.0089289431333542
0.9231000000000000	0.0116005364418030
0.999999850988388	0.0132779296875000

$n = 13$, Costante di Lebesgue:8.73	
raggi	angoli
0.1532199110031128	0.0075092447996140
0.3487236098766327	0.0046431737422943
0.5153000000000000	0.0152833520174026
0.6699001473188401	0.0102781714916229
0.8147649077653885	0.0087838654279709
0.9337370276927948	0.0090777542591095
0.9999879896640778	0.0086549107789993

$n = 14$, Costante di Lebesgue:9.64	
raggi	angoli
0.0146180314064026	-0.0339168361663818
0.2272806511878967	1.0319699355125427
0.4164489120483398	1.0177344057559967
0.5565876286506652	1.0087047964811324
0.7038138844966888	1.0077924769401549
0.8342079223394394	1.0093376274585724
0.9423193498373031	1.0104341155290604
1.0000000000000000	1.0113154924631118

$n = 15$, Costante di Lebesgue:10.65	
raggi	angoli
0.1190022724151611	0.0035097047209740
0.2997729266166687	0.0093276866912842
0.4583072734594345	0.0093807195901871
0.5963000000000001	0.0159242011785507
0.7292202208757400	0.0125567138195038
0.8518155436038971	0.0063822097063065
0.9487023692846298	0.0020596561193466
1.0000000000000000	0.0012639452934265

$n = 16$, Costante di Lebesgue:11.82	
raggi	angoli
0.0116734451293945	0.8913270408630372
0.2038372586488724	0.0493280541419983
0.3634565512657166	0.0184412667274475
0.5043260319948196	0.0104779296875000
0.6289943351984024	0.0096051114320755
0.7551768913507462	0.0083206035614014
0.8672801625013351	0.0069510415554047
0.9541399666070938	0.0062580931901932
0.9999985545873642	0.0061262216329575

$n = 17$, Costante di Lebesgue:13.13	
raggi	angoli
0.1112140186071396	0.0072829410390437
0.2738825385570526	0.0013713313152313
0.4095260025262832	0.0015158725507736
0.5393581856489181	0.0010482209087372
0.6573200420618057	0.0007965859474182
0.7735519586563110	0.0003916458013535
0.8769343918800354	0.0000829594209790
0.9565776648521424	0.0001873411238194
0.9971023841857910	0.0007979187633514

$n = 18$, Costante di Lebesgue:14.63	
raggi	angoli
0.0117608038187027	-0.2516008030176163
0.1806577165842056	-0.0020822134315968
0.3392438639402390	0.0032626153469086
0.4541558593750000	0.0045464333534241
0.5753969168186188	0.0063139569520950
0.6845059669017792	0.0042043236970901
0.7958881119251251	0.0034288144350052
0.8913935227394104	0.0031170035719872
0.9635165497779846	0.0021234432458878
0.9999994784593582	0.0000690479159355

$n = 19$, Costante di Lebesgue:16.46	
raggi	angoli
0.0975661797761917	-0.2516008030176163
0.2375609057903290	-0.0020822134315968
0.3763999305725098	0.0032626153469086
0.4949106096267700	0.0045464333534241
0.6023279809951783	0.0063139569520950
0.7096699409723282	0.0042043236970901
0.8109961853027344	0.0034288144350052
0.9020362064361572	0.0031170035719872
0.9678093081474304	0.0021234432458878
1.0000000000000000	0.0000690479159355

$n = 20$, Costante di Lebesgue:18.45	
raggi	angoli
0.0186744861125946	-0.0749280889987946
0.1560149214744568	0.0040022382020950
0.2999794526576996	0.0005867928266525
0.4247275044918060	0.0001686215400696
0.5255104277610779	0.0001198649406433
0.6320530430555343	0.0000456720590591
0.7298337890625000	0.0000000000000000
0.8272896484375000	0.0000312328338623
0.9113364103078843	0.0000000000000000
0.9716422878026962	0.0001283288002014
0.9999992996454239	0.0005152076482773

B Codici Matlab

Forniamo in questa sezione alcuni dei codici utilizzati in questo lavoro.

```
1 %-----
2 %-----
3 %
4 %demo optimization
5 %
6 %
7 clear all;

9 degv=[15]; % deg: WAM DEGREE.
10 extraction_method=1; % extraction_method: 1: QR 2:LU.

11 family_type=2; % 1:Fekete
12 % 2:Costante Lebesgue

15 starting_point=0; % 0: punti di Lebesgue di Briani
16 % 1: punti di Fekete di Briani

17 mildness_vector=8;

19 ottimizzazione=0; % 1: CYIBopt.
20 % 2: CYIBopt2.

23 do_plots=0;

25 %-----
26 % ..... HERE THE MAIN PROGRAM BEGINS .....
27 %-----

29 s='set_disk_leb'; % PUT THE NAME OF YOUR FUNCTION HERE
30 diaryname=cat(2,'diary_',date,'_',s,'.m');

33 diary on; diary(diaryname);

35 fprintf('\n \t ');
36 uu=cat(2,'function pts=',s,'(deg)');
37 fprintf(uu);

39 for kk=1:length(degv)
```

```

41
42     deg=degv(kk);
43
44
45     %-----
46     % INITIAL SET.
47     %-----
48
49     switch starting_point
50         case 0
51             pts_start=set_disk_leb(deg);
52         case 1
53             pts_wam=disk_wam(deg);
54             V_wam= koornwinder_typeII(deg,pts_wam,-0.5);
55             [pts_start,w_disk,ind,C,P]=computing_fekete_points(... 
56                 pts_wam,V_wam,2,[],extraction_method);
57
58     end
59
60     %-----
61     % OPTIMIZATION.
62     %-----
63
64     pts_in=pts_start;
65     cputiming1=cputime;
66     for ii=1:length(mildness_vector)
67         mildness=mildness_vector(ii);
68         if ottimizzazione==0
69             pts_out=pts_in;
70             value=stima(pts_out,mildness,deg,0);
71         elseif ottimizzazione== 1
72             [pts_out,value]=CYIBopt(deg,... 
73                 pts_in,family_type,mildness);
74             disegno(pts_out,kk);
75         else
76             [pts_out,value]=CYIBopt2(deg,... 
77                 pts_in,family_type,mildness);
78         end
79         pts_in=pts_out;
80     end
81     cputiming2=cputime;
82
83     %-----

```

```

    % STATS.
85    %-----
86    timing=cputiming2-cputiming1;
87    [lebs,dets,conds]=do_stats(deg,pts_out,timing);

89
90    %-----
91    % PLOTS SENZA CERCHI
92    %-----
93    if do_plots == 1
94        degrees=linspace(0,2*pi,1000); degrees=degrees';
95        pts_bnd=[cos(degrees) sin(degrees)];
96        plot(pts_bnd(:,1),pts_bnd(:,2),'b-',...
97              pts_out(:,1),pts_out(:,2),'r+');
98    end
99
100 end
101

103

105

107

109 %
110 %
111 %
112 %CYIBopt
113 %
114 %

115

116 function [pts_out,value]=CYIBopt(deg,....
117     pts_in,family_type,mildness)
118

119

120
121 % DATA BEFORE STARTING THE PROCESS.
122 dim_in=size(pts_in,1);
123 x_in=[pts_in(:,1); pts_in(:,2)];
124

125 % OPTIONS.

```

```

127 [degree_leb,maxfun,maxtol,tolx]=option_settings(...  

128     deg,mildness);  

129 switch family_type  

130     case 2  

131         pts_leb=disk_wam(degree_leb);  

132         Vleb= koornwinder_typeII(deg,pts_leb,-0.5);  

133     otherwise  

134         Vleb=[];  

135 end  

%-----  

137 %Creazione configurazione  

%-----  

138 numerocerchi=fix(deg/2)+1;  

139 gruppi=ones(numerocerchi,1);  

140 nnodi(1)=deg-gruppi(1)+1;  

141 lun=size(gruppi,1);  

142 nnodi=zeros(lun,1);  

143 for i=0:lun-1  

144     nnodi(lun-i)=deg+1-gruppi(i+1)-2*norm(gruppi(1:i),1);  

145 end  

146 nnodi=2*nnodi+ones(lun,1);  

147 ragv=ones(numerocerchi,1)/numerocerchi;  

148  

149 for kk=1:numerocerchi  

150     ragv(kk)=kk*ragv(kk);  

151 end  

152  

153 if rem(deg,2)==0;  

154     rcheb=expanded_chebyshev(2*numerocerchi-1);  

155     lun=length(rcheb);  

156     m=(lun-1)/2+1;  

157     ragv=rcheb(m:lun);  

158 else  

159     rcheb=expanded_chebyshev(2*numerocerchi);  

160     lun=length(rcheb);  

161     m=lun/2+1;  

162     ragv=rcheb(m:lun);  

163 end  

164 theta_out=zeros(numerocerchi);  

165 ragv=ragv';  

166 x_inv=cerchio(theta_out,ragv,gruppi,nnodi);  

167  

168 %-----  

169

```

```

% OPTIMIZATION PROCESS.

171 %-----
A=[]; B=[]; Aeq=[]; Beq=[]; LB=zeros(numerocerchi,1);
173 UB=2*pi*ones(numerocerchi,1);
A2=eye(numerocerchi);
175 for i=1:numeroerchi-1
    A2(i,i+1)=-1;
177 end

179 time1=cputime;
options=gaoptimset('PopulationType','Doublevector',...
    'PopulationSize',[20 20 20],...
    'Generations',100,'CrossoverFcn',...
    @crossovertwopoint,'CrossoverFraction',0.8,
    'FitnessScalingFcn',...
    @fitscalingrank,'SelectionFcn',@selectionroulette,'MutationFcn',...
    @mutationadaptfeasible,'EliteCount',2,'Display','off',
    'StallGenLimit',100,...
    'TolFun',maxfun,'TolCon',tolx,'InitialPopulation',ragv', ...
    'MigrationDirection','both','MigrationInterval',20,
    'HybridFcn',@patternsearch);

191 [ragv,vout] = ga(@(ragv1) opt_target(theta_out,ragv1, ...
193 gruppi,nnodi,deg,family_type,Vleb),...
    numerocerchi,[],[],Aeq,Beq,LB,UB/(2*pi),[],options);
195 options=gaoptimset('PopulationType','Doublevector',...
    'PopulationSize',[20 20 20],...
    'Generations',100,'CrossoverFcn',...
    @crossovertwopoint,'CrossoverFraction',...
    0.8,'FitnessScalingFcn',...
    @fitscalingrank,'SelectionFcn',...
    @selectionroulette,'MutationFcn',...
    @mutationadaptfeasible,'EliteCount',2,'Display','off',
    'StallGenLimit',100,...
    'TolFun',maxfun,'TolCon',tolx,'InitialPopulation',theta_out, ...
    'MigrationDirection','both','MigrationInterval',20,
    'HybridFcn',@patternsearch);
207 [theta_out,vout] = ga(@(theta_out1) opt_target(theta_out1,ragv, ...
    gruppi,nnodi,deg,family_type,Vleb),...
    numerocerchi,A,B,Aeq,Beq,[],[],[],options);

211 time2=cputime;

```

```

213     fprintf ('\n\t raggi\n');
215     fprintf ('\t%3.16f,' ,ragv);
216     fprintf ('\n\t angoli\n');
217     fprintf ('\t%3.16f,' ,theta_out);
218     fprintf ('\n\t gruppi\n');
219     fprintf ('\t%3.0f,' ,gruppi);
220     fprintf ('\n\t nnodi\n');
221     fprintf ('\t%3.0f,' ,nnodi);
222     x_out=cerchio(theta_out,ragv,gruppi,nnodi);

223     fprintf ('\n\n\tCostante di Lebesgue\t%6.16f\n' ,vout);
224     pts_out=x_out;
225 %-----
226 % SEE IF THERE ARE IMPROVEMENTS.
227 %-----
228

229     switch family_type
230
231         case 1 % FEKETE.
232             value_out= 1000001;

233

234
235         case 2 % LEBESGUE.
236             pts_leb=disk_wam(250);
237             V_leb= koornwinder_typeII(deg,pts_leb,-0.5);
238
239             V_pts_in=koornwinder_typeII(deg,pts_in,-0.5);
240             value_in=norm(V_pts_in'\V_leb',1);

241

242 %             pts_out=[x_out(1:dim_in,1) x_out(dim_in+1:end,1)];
243             V_pts_out = koornwinder_typeII(deg,pts_out,-0.5);
244             value_out=norm(V_pts_out '\V_leb',1);

245

246             if abs(value_in) < abs(value_out)
247                 x_out=x_in; value=value_in;
248                 fprintf ('fail\n\n\n')
249             else
250                 value=value_out;
251             end
252
253
254             otherwise
255                 value_in= opt_target(x_in,deg,family_type,Vleb);

```

```

        value_out= opt_target(x_out,deg,family_type,Vleb);
257    if abs(value_in) < abs(value_out)
        x_out=x_in;
259    value=value_in;
    else
        value=value_out;
    end
263
end
265

267

269

271 %-----
273 % ADDITIONAL ROUTINES.
%-----

275 function [lebdeg,maxfun,maxtol,tolx]=option_settings(...
277     deg,mildness)

279 switch mildness
    case 0
281         if deg < 7
            lebdeg=70;
283     else
            if deg < 12
285             lebdeg=50;
            else
287                 lebdeg=30;
            end
289     end
        maxfun=50; maxtol=10^(-12); tolx=maxtol;
291 case 1

293     if deg < 7
        lebdeg=80;
295     else
        if deg < 12
            lebdeg=60;
297     else

```

```

299         lebdeg=40;
300     end
301 end

303     maxfun=50; maxtol=10^(-12); tolx=maxtol;
304 case 2
305     if deg < 7
306         lebdeg=100;
307     else
308         if deg < 12
309             lebdeg=70;
310         else
311             lebdeg=50;
312         end
313     end
314     maxfun=50; maxtol=10^(-12); tolx=maxtol;
315 case 3
316     if deg < 7
317         lebdeg=135;
318     else
319         if deg < 12
320             lebdeg=85;
321         else
322             lebdeg=60;
323         end
324     end
325     maxfun=50; maxtol=10^(-12); tolx=maxtol;
326 case 4
327     if deg < 7
328         lebdeg=170;
329     else
330         if deg < 12
331             lebdeg=120;
332         else
333             lebdeg=80;
334         end
335     end
336     maxfun=50; maxtol=10^(-14); tolx=maxtol;
337 case 5
338     if deg < 7
339         lebdeg=250;
340

```

```

        else
343          if deg < 12
                  lebdeg=150;
345          else
                  lebdeg=100;
347          end
            end
349          maxfun=25; maxtol=10^(-14); tolx=10^(-60);

351      case 6
          if deg < 7
                  lebdeg=270;
            else
355          if deg < 12
                  lebdeg=170;
357          else
                  lebdeg=120;
            end
            end
361          maxfun=25; maxtol=10^(-14); tolx=maxtol;

363      case 7
365          if deg < 7
                  lebdeg=300;
            else
367          if deg < 12
                  lebdeg=200;
            else
371          lebdeg=140;
            end
            end
373          end
            maxfun=25; maxtol=10^(-14); tolx=10^(-60);

375      case 8
377          if deg < 7
                  lebdeg=325;
            else
379          if deg < 12
                  lebdeg=250;
            else
381          lebdeg=170;

```

```

385         end
386     end
387     maxfun=25; maxtol=10^(-14); tolx=10^(-60);

389     otherwise

391         if deg < 7
392             lebdeg=350;
393         else
394             if deg < 12
395                 lebdeg=250;
396             else
397                 lebdeg=170;
398             end
399         end
400         maxfun=50; maxtol=10^(-400); tolx=10^(-60);
401
402     end
403

405

406 function value=opt_target(theta,r,gruppi,numeronodi,deg,family_type,Vleb)

407

408

409

410

411 %-----%
412 % REASSEMBLING OPTIMIZATION VECTOR INTO N x 2
413 % MATRIX.
414 %-----%
415
416 pts=cerchio(theta,r,gruppi,numeronodi);
417 X=pts(:,1);
418 Y=pts(:,2);
419
420 %-----%
421 % OPTIMIZATION TARGET FUNCTION..
422 %-----%
423
424 s = (X.^2 + Y.^2 - 1 > eps); sum_s=sum(s);
425
426 if sum_s > 0
427
```

```

% fprintf('\n \t %% WARNING: ITERATION OUT OF DOMAIN.');
429
switch family_type
431
    case -2
433        value=10^30; return;

435    case -1
436        value=10^30; return;

437    case 0
438        value=10^30; return;

440    case 1 % VANDERMONDE DETERMINANT: FEKETE POINTS.
441        value=10^(-30); return;

443
    case 2 % APPROXIMATE LEBESGUE CONSTANT: APPROXIMATE LEBESGUE POINTS
444        value=10^30; return;

446
end
447
V = koornwinder_typeII(deg,pts,-0.5);
448
switch family_type
449
    case -2
450        s=-family_type;
451        value=riesz_target(pts,s);

453
    case -1
454        s=-family_type;
455        value=riesz_target(pts,s);

457
    case 0
458        s=family_type;
459        value=riesz_target(pts,s);

461
    case 1 % VANDERMONDE DETERMINANT: FEKETE POINTS.
462        detV=det(V);
463        value=-abs(detV);
464        %fprintf('\n \t %% %2.20e',value);
465
466
467
468
469
```

```
471      case 2 % APPROXIMATE LEBESGUE CONSTANT: APPROXIMATE LEBESGUE POINTS.  
        value=norm(V'\Vleb',1);  
473  
end
```

Riferimenti bibliografici

- [1] M. Briani, A. Sommariva, M. Vianello: *Computing Lebesgue and Fekete points in Matlab*, J. Comput. Appl. Math. 236 (2012), 2477-2486.
 - [2] L Mezzalira: *Calcolo di punti quasi ottimali per l'interpolazione sull'intervallo, il quadrato e il disco*, Tesi di Laurea (2011), Dipartimento di Matematica, Universitá di Padova.
 - [3] C. de Boor, *A Practical Guide to Splines*, Springer-Verlag, 1978.
 - [4] Mathworks, *ga routine*,
<http://www.mathworks.it/it/help/gads/ga.html>.
 - [5] Mathworks, *patternsearch routine*,
<http://www.mathworks.it/it/help/gads/patternsearch.html>.
 - [6] L. Bos, S. De Marchi, A Sommariva e M.Vianello, *Computing multivariate Fekete and Leja points by numerical linear algebra*, SIAM J. Numer. Anal., 48 (2010), 1984-1999.
 - [7] A. Cuyt, I. Yaman, B.A. Ibrahimoglu e B. Benouahmane, *Radial orthogonality and Lebesgue constants on the disk*, Numer. Algo., 61 (2012), 291-313.
 - [8] Y. Xu, *Polynomial interpolation on the unit sphere and on the unit ball*, Adv. in Comp. Math., 20 (2004), 247-260.
 - [9] B. Sundermann: *On projection constants of polynomial space on the unit ball in several variables*, *Math. Z.*, 188 (1984), 111-117.
- [BOYD]** J.P. Boyd, *A numerical comparison of seven grids for polynomial interpolation on the interval*, *Comput. Math. Appl.* 38 (1999), 35-50.