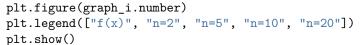
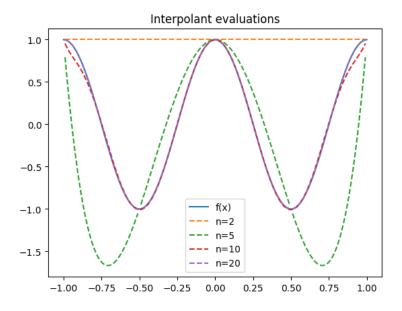
```
'סטודנט א
               עידו פנג בנטוב
                                            שם
                                           ת"ז
               322869140
               ido.fang@campus.technion.ac.il
                                           דואר אלקטרוני
                              סטודנט ב'
               ניר קרל
                                           שם
                                           ת"ז
               322437203
               nir.karl@campus.technion.ac.il
                                           דואר אלקטרוני
                                                               תרגיל 1
                                                                'סעיף א
                                    :python-ב' ב- וסעיף א' וסעיף ב' ב-
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
def weight(j, point_x):
    w = 1
    n = len(point_x)
    for i in range(n):
        if i != j:
            w *= (1 / (point_x[j] - point_x[i]))
    return w
def helper_polynom(x, point_x):
    phi = 1
    n = len(point_x)
    for i in range(n):
        phi *= (x - point_x[i])
    return phi
def lagrange(f, n, a, b):
    point_x = np.linspace(a, b, n)
    point_y = f(point_x)
    w = [weight(j, point_x) for j in range(n)]
    intervals 01.0 at p Evaluate #
```

t = 01.0

```
x = np.linspace(a, b, int((b - a) / t) + 1)
    p = np.zeros_like(x)
    phi = np.zeros_like(x)
    for k in range(len(x)):
        for j in range(n):
            p[k] += (w[j] * point_y[j]) / (x[k] - point_x[j])
        phi[k] = helper_polynom(x[k], point_x)
        p[k] = phi[k] * p[k]
    return x, p, phi
def f(x):
    return np.cos(2 * np.pi * x)
a = -1
b = 1
n = [2, 5, 10, 20]
f of derivative n #
f_n = [
    lambda x: -((2 * np.pi) ** 2) * np.cos(2 * np.pi * x),
    lambda x: -((2 * np.pi) ** 5) * np.sin(2 * np.pi * x),
    lambda x: -((2 * np.pi) ** 10) * np.cos(2 * np.pi * x),
    lambda x: ((2 * np.pi) ** 20) * np.cos(2 * np.pi * x)
]
graph_i = plt.figure()
plt.title(evaluations" "Interpolant)
plt.plot(np.linspace(a, b, 100), f(np.linspace(a, b, 100)))
for k in range(len(n)):
    evaluation Interpolant #
    plt.figure(graph_i.number)
    x, p, phi = lagrange(f, n[k], a, b)
    plt.plot(x, p, -"-")
    error Absolute #
    graph_e = plt.figure()
    plt.title(" = "n + str(n[k]) + error" ")
    fval = f(x)
    e_abs = np.abs(fval - p)
    plt.plot(x, e_abs)
```

boundaries Error # fnxi = np.max(np.abs(f_n[k](np.arange(-1, 25.1, 25.0)))) e_boundary = np.abs(phi) * (fnxi * (1 / np.math.factorial(n[k]))) plt.plot(x, e_boundary, -"-") plt.legend([error" "Absolute, boundary" "Error])





book :1 איור

'סעיף ב

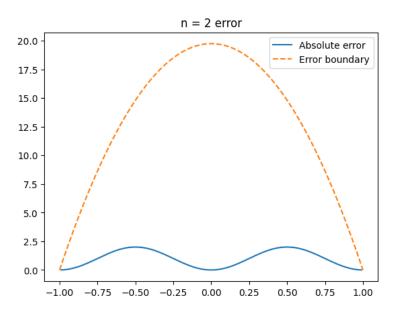
מאחר והנגזרות של $\sin(2\pi x)$ הן כולן פונקציות של $\cos(2\pi x)$ או הונגזרות של קולת הן הונגזרות של באחד מהערכים באחד מהערכים המקסימלי תמיד יתקבל באחד מהערכים

$$x = -1, -0.75, -0.5, \dots, 0.75, 1$$

ולכן מספיק לחשב את ערכי הנגזרת רק בהן. ברור שעבור רוב הנקודות הערכים יהיו זהים, אבל זה רק מוסיף כמה בדיקות בודדות, אז טוב לקחת מקדם ביטחון.



קיבלנו כי החסם לשגיאה אכן מהווה חסם לשגיאה האמיתית:



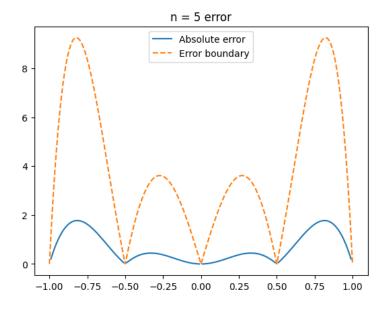
book : 2 איור

תרגיל 2

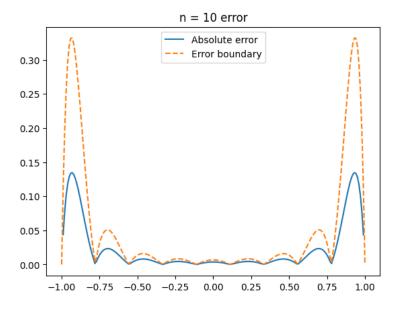
'סעיף א

: מה-x- הנתונים את בסיס עבור כל אחד מה-x- הנתונים

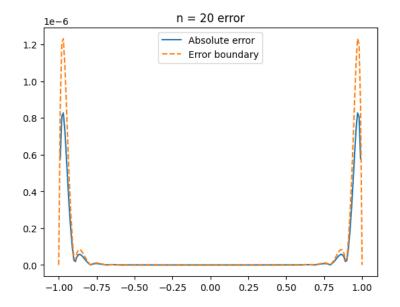
$$L_i = \prod_{\substack{j=0\\i \neq j}}^2 = \frac{x - x_j}{x_i - x_j}$$



book : 3 איור



book :4 איור



book : 5 איור

$$\begin{split} L_0(x): & j=0: \ i=j \Longrightarrow \emptyset \\ j=1: \ \frac{x-0}{-1-0} = -x \\ j=2: \ \frac{x-1}{-1-1} = -\frac{x}{2} + \frac{1}{2} \\ L_0(x) = (-x) \cdot \left(-\frac{x}{2} + \frac{1}{2}\right) = \frac{x^2}{2} - \frac{x}{2} \\ L_1(x): & j=0: \ \frac{x-(-1)}{0-(-1)} = x+1 \\ j=1: \ i=j \Longrightarrow \emptyset \\ j=2: \ \frac{x-1}{0-1} = -x+1 \\ L_{1(x)} = (x+1)(-x+1) = -x^2+1 \end{split}$$

$$\begin{split} L_2(x): \\ j &= 0: \ \frac{x - (-1)}{1 - (-1)} = \frac{x}{2} + \frac{1}{2} \\ j &= 1: \ \frac{x - 0}{1 - 0} = x \\ j &= 2: \ i = j \underset{\pmb{6}}{\Longrightarrow} \emptyset \\ L_2 &= \left(\frac{x}{2} + \frac{1}{2}\right) \cdot x = \frac{x^2}{2} + \frac{x}{2} \end{split}$$

'סעיף ב

$$\sum_{i=0}^2 L_i(x) = \left(\frac{x^2}{2} - \frac{x}{2}\right) + (-x^2 + 1) + \left(\frac{x^2}{2} + \frac{x}{2}\right) = 1$$

נשים לב שקיבלנו שהסכום של פולינומי הבסיס קבוע, לכן נשער שלא משנה אילו x-ים נבחר, נקבל שהסכום של פולינומי הבסיס הוא 1.

נוכיח את ההשערה: ניקח פונקציה f(x)=1. לפי הגדרה קירוב פולינוםי של פולינום הוא הפולינום עצמו, לכן:

$$P(x) = f(x) = \sum_{i=0}^{n} f(x_i) L_i(x) = \sum_{i=0}^{n} L_i(x)$$

P(x) = -מכיוון ש-P(x) הוא קירוב פולינומי של f(x) שבחרנו להיות פולינום מסדר 0 נקבל ש-1 = f(x) כלומר:

$$P(x) = 1 = \sum_{i=0}^{n} L_i(x)$$

בהוכחה שהצגנו למעלה, לא הייתה תלות ב-n שמייצג את מספר הנקודות שלנו, כלומר את מספר צמדי האינטרפולציה שיהיו לנו. לכן הסכום של פולינומי הבסיס יהיה 1 לא משנה כמה צמדי אינטרפולציה יהיו לנו.

'סעיף ג

$$P(x) = \sum_{i=0}^{n} y(x_j) \prod_{\substack{j=0 \ j \neq i}}^{n} \frac{x - x_j}{x_i - x_j} = \sum_{i=0}^{n} y(x_j) \cdot \prod_{\substack{j=0 \ j \neq i}}^{n} \frac{1}{x_i - x_j} \cdot \prod_{\substack{j=0 \ j \neq i}}^{n} x - x_j$$

$$\prod_{\begin{subarray}{c}j=0\\j\neq i\end{subarray}}^n x-x_j=(x-x_1)(x-x_2)\dots(x-x_{n-1})(x-x_n)$$

 x^n מכיוון שבכל הגורמים יש לנו x ללא מקדם, תוצאת המכפלה של כל הגורמים תכיל ביטוי של ללא מקדם - מכיוון שזוהי תוצאת המכפלה של כל ה-x בכל הגורמים.

לכן נקבל:

$$\sum_{i=0}^n y(x_j) \cdot \prod_{\begin{subarray}{c}j=0\\j\neq i\end{subarray}}^n \frac{1}{x_i-x_j} \cdot \prod_{\begin{subarray}{c}j=0\\j\neq i\end{subarray}}^n x-x_j = \sum_{i=0}^n y(x_j) \cdot \prod_{\begin{subarray}{c}j=0\\j\neq i\end{subarray}}^n \frac{1}{x_i-x_j} \cdot \left[x^n+p(x)\right]$$

כאשר p(x) זהו פולינום שמייצג את שאר המכפלות שאינן מכילות את x^n . מכאן שהמקדם של הוא x^n הוא הוא x^n

$$\sum_{i=0}^{n} y(x_i) \cdot \prod_{\substack{j=0\\j \neq i}}^{n} \frac{1}{x_i - x_j}$$

תרגיל 3

$$u(t) = \gamma_1 e^{\gamma_2 t}$$

סעיף א' לא נוכל להשתמש בשיטת רגרסיה לינארית כדי לפתור ישירות את הבעיה. הסיבה היא שאחד מהתנאים לשימוש בשיטה זו היא שהפונקציה שאליה אנו רוצים להתאים, u, תהיה מהצורה הבאה:

$$u(t) = \begin{pmatrix} f_1(t) \\ f_2(t) \\ \vdots \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \gamma_1 \\ \gamma_2 \\ \vdots \end{pmatrix} = \bar{f}(t)\bar{\gamma}$$

אבל כל הפרמטרים עובל א לינאריים לינאריים במשוואה שלנו, ולכן לא נוכל לרשום את בצורה או. γ_1,γ_2 לא לינאריים כן נוכל לפתור את הבעיה הזאת בעקיפין עם שיטת הרגרסיה, אם נגדיר פונקציה חדשה, v(t) כפי שאנו נעשה בסעיף ב'.

'סעיף ב

$$y(t) = \ln(u(t))$$

$$= \ln \gamma_1 + \gamma_2 t$$

: נסמן

$$\alpha_1 = \ln \gamma_1$$

: נבנה את המערכת משוואות

$$\begin{aligned} \alpha_1 + \gamma_2 t_1 &= y_1 \\ \alpha_1 + \gamma_2 t_2 &= y_2 \\ &\vdots \\ \alpha_1 + \gamma_2 t_n &= y_n \end{aligned}$$

בצורה מטריציונית:

$$\begin{pmatrix} 1 & t_1 \\ 1 & t_2 \\ \vdots & \vdots \\ 1 & t_n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \gamma_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$$

: נפתור כעת את הבעיה

$$(A^T A)\hat{x} = A^T b$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & \cdots & 1 \\ t_1 & t_2 & \cdots & t_n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & t_1 \\ 1 & t_2 \\ \vdots & \vdots \\ 1 & t_n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \gamma_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & \cdots & 1 \\ t_1 & t_2 & \cdots & t_n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} n & \sum_{i=1}^n t_i \\ \sum_{i=1}^n t_i & \sum_{n=1}^n (t_i)^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \gamma_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sum_{i=1}^n y_i \\ \sum_{i=1}^n t_i y_i \end{pmatrix}$$

'סעיף ג

נציב את הנתונים במערכת משוואות:

$$\begin{pmatrix} n & \sum_{i=1}^n t_i \\ \sum_{i=1}^n t_i & \sum_{n=1}^n (t_i)^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \gamma_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sum_{i=1}^n y_i \\ \sum_{i=1}^n t_i y_i \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 3 & 3.0 \\ 3.0 & 5.0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \gamma_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 10.9539 \\ 17.2378 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 3 & 3 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \gamma_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 10.9539 \\ 6.2839 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \gamma_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3.6513 \\ 3.142 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \gamma_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0.5093 \\ 3.142 \end{pmatrix}$$

$$\gamma_1 = e^{\alpha} = 1.6641$$

$$\gamma_2 = 3.142$$

ולכן הפונקציה המקורית היא מהצורה:

$$u(t) = 1.6641e^{3.142x}$$

 $:u_{i}$ -לאחר המרה ל-, (t_{i},y_{i}) הנקודות

$$\begin{aligned} y_i &= \ln(u_i) \implies u_i = e^{y_i} \\ u_1 &= 3.0198 \\ u_2 &= 11.7001 \\ u_3 &= 1618.249 \end{aligned}$$

קוד python להצגת הגרף והנקודות:

```
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt

points_t = [0,1,2]
points_y = [1052.1, 4956.2, 3891.7]

points_u = [np.exp(y) for y in points_y]

plt.plot(points_t, points_u, 'ro')

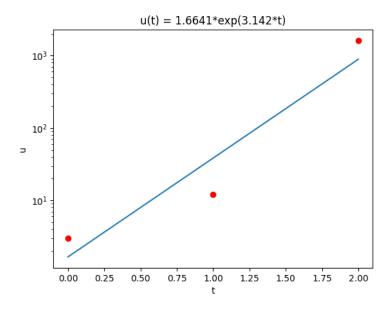
u = lambda t: 6641.1*np.exp(142.3*t)

ts = np.linspace(0, 2, 100)
plt.plot(ts, [u(t) for t in ts], '-')

plt.title('(t*142.3)exp*6641.1 = u(t)')

plt.yscale('log')
plt.xlabel('t')
plt.ylabel('u')

plt.show()
```



book : 6 איור