Instytut Automatyki Politechniki Łódzkiej - Metody Numeryczne przykłady aproksymacja, *interpolacja* 

## Problem 1 Zmierzono poziom Morza Północnego w pewnym punkcie:

t [h]	0	2	4	6	8	10
h [m]	1,0	1,6	1,4	0,6	0,2	0,8

Pływ ma okres 12h.

Proszę aproksymować dane funkcją:

$$h^*(t) = h_0 + a_1 \sin \frac{2\pi t}{12} + a_2 \cos \frac{2\pi t}{12}$$

rozwiązując liniowe zadanie aproksymacji średniokwadratowej. (Nie jest możliwe rozwiązanie tego zdania dla funkcji

$$h(t) = h_0 + A \sin \frac{2\pi(t - t_0)}{12},$$

do której nie wszystkie parametry wchodzą liniowo.

t	0	2	4	6	8	10
$\varphi_0(t)=1$	1	1	1	1	1	1
$\varphi_1(t) = \sin \frac{2\pi t}{12}$	sin 0	$\sin\frac{\pi}{3}$	$\sin \frac{2\pi}{3}$	$sin \pi$	$\sin \frac{4\pi}{3}$	$\sin \frac{5\pi}{3}$
	0	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	0	$-\frac{\sqrt{3}}{2}$	$-\frac{\sqrt{3}}{2}$
$\varphi_2(t) = \cos \frac{2\pi t}{12}$	cos 0	$cos\frac{\pi}{3}$	$cos \frac{2\pi}{3}$	$\cos\pi$	$cos\frac{4\pi}{3}$	$cos\frac{5\pi}{3}$
$\psi_{2}(t) = \cos t$	1	$\frac{1}{2}$	$-\frac{1}{2}$	-1	$-\frac{1}{2}$	$\frac{1}{2}$
h(t)	1,0	1,6	1,4	0,6	0,2	0,8

$$\langle \varphi_0, \varphi_1 \rangle = 0, \quad \langle \varphi_0, \varphi_2 \rangle = 0, \quad \langle \varphi_1, \varphi_2 \rangle = 0,$$

<u>Instytut Automatyki Politechniki Łódzkiej - Metody Numeryczne przykłady aproksymacja,</u> interpolacja

$$\langle \varphi_1, \varphi_1 \rangle = \begin{bmatrix} 0 & \frac{\sqrt{3}}{2} & \frac{\sqrt{3}}{2} & 0 & -\frac{\sqrt{3}}{2} & -\frac{\sqrt{3}}{2} \\ -\frac{\sqrt{3}}{2} & \frac{\sqrt{3}}{2} & -\frac{\sqrt{3}}{2} \\ -\frac{\sqrt{3}}{2} & -\frac{\sqrt{3}}{2} \end{bmatrix} = 0 + \frac{3}{4} + \frac{3}{4} + 0 + \frac{3}{4} + \frac{3}{4} = 3$$

$$\langle \varphi_2, \varphi_2 \rangle = \begin{bmatrix} 1 & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} & -1 & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} \end{bmatrix} = 1 + \frac{1}{4} + \frac{1}{4} + 1 + \frac{1}{4} + \frac{1}{4} = 3$$

$$\langle \varphi_0, h \rangle = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1,0 \\ 1,6 \\ 1,4 \\ 0,6 \\ 0,2 \\ 0,8 \end{bmatrix} = 1,0 + 1,6 + 1,4 + 0,6 + 0,2 + 0,8 = 5,6$$

$$\langle \varphi_1, h \rangle = \begin{bmatrix} 0 & \frac{\sqrt{3}}{2} & \frac{\sqrt{3}}{2} & 0 & -\frac{\sqrt{3}}{2} & -\frac{\sqrt{3}}{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1,0 \\ 1,6 \\ 1,4 \\ 0,6 \\ 0,2 \\ 0,8 \end{bmatrix} = 0 + 1,6 \cdot \frac{\sqrt{3}}{2} + 1,4 \cdot \frac{\sqrt{3}}{2} + 0 - 0,2 \cdot \frac{\sqrt{3}}{2} - 0,8 \cdot \frac{\sqrt{3}}{2} = \sqrt{3}$$

$$\langle \varphi_2, h \rangle = \begin{bmatrix} 1 & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} & -1 & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1,0 \\ 1,6 \\ 1,4 \\ 0,6 \\ 0,2 \end{bmatrix} = 1,0 + 0,8 - 0,7 - 0,6 - 0,1 + 0,4 = 0,8$$

Układ równań normalnych redukuje się do:

<u>Instytut Automatyki Politechniki Łódzkiej - Metody Numeryczne przykłady aproksymacja, interpolacja</u>

$$\begin{cases} \left\langle \varphi_{0}, \varphi_{0} \right\rangle h_{0} = \left\langle \varphi_{0}, h \right\rangle \\ \left\langle \varphi_{1}, \varphi_{1} \right\rangle a_{1} = \left\langle \varphi_{1}, h \right\rangle \\ \left\langle \varphi_{2}, \varphi_{2} \right\rangle a_{2} = \left\langle \varphi_{2}, h \right\rangle \end{cases}$$

$$\begin{bmatrix} 6h_0 \\ 3a_1 \\ 3a_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5,6 \\ \sqrt{3} \\ 0,8 \end{bmatrix} \qquad \begin{bmatrix} h_0 \\ a_1 \\ a_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0,933 \\ 0,577 \\ 0,267 \end{bmatrix}$$

$$h^*(t) = 0.933 + 0.577 \sin \frac{2\pi t}{12} + 0.267 \cos \frac{2\pi t}{12}$$

Problem 2 Rozwiąż liniowe zadanie aproksymacji średniokwadratowej danych z tabeli funkcją  $f^*(x) = c_0 + c_1 x$ :

X	1	3	4	6	7
f(x)	-2,1	-0,9	-0,6	0,6	0,9

Funkcje bazowe:  $\varphi_0(x)=1$  Współczynniki wag =1.

Układ równań normalnych

$$\begin{bmatrix} \langle \varphi_0, \varphi_0 \rangle & \langle \varphi_0, \varphi_1 \rangle \\ \langle \varphi_1, \varphi_0 \rangle & \langle \varphi_1, \varphi_1 \rangle \end{bmatrix} \begin{bmatrix} c_0 \\ c_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \langle \varphi_0, f \rangle \\ \langle \varphi_1, f \rangle \end{bmatrix}$$

$$\langle \varphi_{0}, \varphi_{0} \rangle = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} = 1 + 1 + 1 + 1 + 1 = 5$$

$$\langle \varphi_{0}, \varphi_{1} \rangle = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\langle \varphi_{0}, \varphi_{1} \rangle = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ 4 \\ 6 \\ 7 \end{bmatrix} = 1 + 3 + 4 + 6 + 7 = 21$$

Instytut Automatyki Politechniki Łódzkiej - Metody Numeryczne przykłady aproksymacja, interpolacja

$$\langle \varphi_{1}, \varphi_{1} \rangle = \begin{bmatrix} 1 & 3 & 4 & 6 & 7 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ 4 \\ 6 \\ 7 \end{bmatrix} = 1 + 9 + 16 + 36 + 49 = 111$$

$$\langle \varphi_{0}, f \rangle = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -2,1 \\ -0,9 \\ -0,6 \\ 0,6 \\ 0,9 \end{bmatrix} = -2,1 - 0,9 - 0,6 + 0,6 + 0,9 = -2,1$$

$$\langle \varphi_{1}, f \rangle = \begin{bmatrix} 1 & 3 & 4 & 6 & 7 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -2,1 \\ -0,9 \\ -0,6 \\ 0,6 \\ 0,9 \end{bmatrix} = -2,1 - 2,7 - 2,4 + 3,6 + 6,3 = 2,7$$

$$\begin{bmatrix} 5 & 21 \\ 21 & 111 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} c_{0} \\ c_{1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2,1 \\ 2,7 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} c_{0} \\ c_{1} \end{bmatrix} = \frac{1}{555 - 441} \begin{bmatrix} 111 & -21 \\ -21 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -2,1 \\ 2,7 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} c_{0} \\ c_{1} \end{bmatrix} = \frac{1}{114} \begin{bmatrix} 111 \cdot (-2,1) + (-21) \cdot 2,7 \\ (-21) \cdot (-2,1) + 5 \cdot 2,7 \end{bmatrix} = \frac{1}{114} \begin{bmatrix} 289,8 \\ 57,6 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2,5421 \\ 0,5053 \end{bmatrix}$$

$$f^{*}(x) = -2,5421 + 0,5053x$$

## Problem 3

Znajdź wielomian interpolacyjny stosując

- Wzór Lagrange'a
- Metodę rodziny trójkatnej

i	0	1	2	3
$x_i$	-2	1	2	4
$v_i$	3	1	-3	8

Instytut Automatyki Politechniki Łódzkiej - Metody Numeryczne przykłady aproksymacja, interpolacja

Ze wzoru Lagrangea dla n = 3

$$W_{n}(x) = y_{0} \frac{(x - x_{1})(x - x_{2})(x - x_{3})}{(x_{0} - x_{1})(x_{0} - x_{2})(x_{0} - x_{3})} + y_{1} \frac{(x - x_{0})(x - x_{2})(x - x_{3})}{(x_{1} - x_{0})(x_{1} - x_{2})(x_{1} - x_{3})} + y_{2} \frac{(x - x_{0})(x - x_{1})(x - x_{3})}{(x_{2} - x_{0})(x_{2} - x_{1})(x_{2} - x_{3})} + y_{3} \frac{(x - x_{0})(x - x_{1})(x - x_{2})}{(x_{3} - x_{0})(x_{3} - x_{1})(x_{3} - x_{2})} =$$

$$= 3 \frac{(x - 1)(x - 2)(x - 4)}{(-2 - 1)(-2 - 2)(-2 - 4)} + 1 \frac{(x + 2)(x - 2)(x - 4)}{(1 + 2)(1 - 2)(1 - 4)} - 3 \frac{(x + 2)(x - 1)(x - 4)}{(2 + 2)(2 - 1)(2 - 4)} + 8 \frac{(x + 2)(x - 1)(x - 2)}{(4 + 2)(4 - 1)(4 - 2)} =$$

$$= -\frac{1}{24}(x^{3} - 7x^{2} + 14x - 8) + \frac{1}{9}(x^{3} - 4x^{2} - 4x + 16) + \frac{3}{8}(x^{3} - 3x^{2} - 6x + 8) + \frac{2}{9}(x^{3} - x^{2} - 4x + 4) =$$

$$= \frac{2}{3}x^{3} - \frac{3}{2}x^{2} - \frac{25}{6}x + 6$$

Metodą rodziny trójkątnej:

$$c_{0} = p(x_{0}) = 3$$

$$c_{1} = \frac{p(x_{1}) - c_{0}}{(x_{1} - x_{0})} = \frac{1 - 3}{1 + 2} = -\frac{2}{3}$$

$$c_{2} = \frac{p(x_{2}) - c_{0} - c_{1}(x_{2} - x_{0})}{(x_{2} - x_{0})(x_{2} - x_{1})} = \frac{-3 - 3 + \frac{2}{3}(2 + 2)}{(2 + 2)(2 - 1)} = -\frac{5}{6}$$

$$c_{3} = \frac{p(x_{3}) - c_{0} - c_{1}(x_{3} - x_{0}) - c_{2}(x_{3} - x_{0})(x_{3} - x_{1})}{(x_{3} - x_{0})(x_{3} - x_{1})(x_{3} - x_{2})} = \frac{8 - 3 + \frac{2}{3}(4 + 2) + \frac{5}{6}(4 + 2)(4 - 1)}{(4 + 2)(4 - 1)(4 - 2)} = \frac{2}{3}$$

Po podstawieniu współczynników c do p(x) dostajemy:

$$p(x) = c_0 + c_1(x - x_0) + c_2(x - x_0)(x - x_1) + c_3(x - x_0)(x - x_1)(x - x_2) =$$

$$= 3 - \frac{2}{3}(x + 2) - \frac{5}{6}(x + 2)(x - 1) + \frac{2}{3}(x + 2)(x - 1)(x - 2) =$$

$$= 3 - \frac{2}{3}x - \frac{4}{3} - \frac{5}{6}(x^2 + x - 2) + \frac{2}{3}(x^3 - x^2 - 4x + 4) =$$

$$= \frac{2}{3}x^3 - \frac{3}{2}x^2 - \frac{25}{6}x + 6$$

Problem 4

Oblicz metodą Hornera wartość  $p(x) = \frac{2}{3}x^3 - \frac{3}{2}x^2 - \frac{25}{6}x + 6$  dla x=1:

$$P(x) = a_0 x^3 + a_1 x^2 + a_2 x + a_3 =$$

$$= ((a_0 x + a_1)x + a_2)x + a_3$$

$$b_0 = a_0$$

Instytut Automatyki Politechniki Łódzkiej - Metody Numeryczne przykłady aproksymacja, intermolacja

<u>interpolacja</u>

$+x b_0$	$+x b_1$	$+x b_2$
$=b_I$	$=b_2$	$= b_3 = P(x)$

$$P(x) = a_0 x^n + a_1 x^{n-1} + \dots + a_{n-1} x + a_n$$

$$b_0 = a_0$$

$$b_i = a_i + x b_{i-1}, \quad i = 1, \dots, n$$

$$P(x) = b_n$$

2/3	-3/2	-25/6	6
	+1 2/3	-1 5/6	-1 5
	=-5/6	= -5	1

Problem 5 Znajdź wielomian interpolacyjny dla sin(x) stosując węzły -1, -1/3, 1/3, 1. Oszacuj błąd interpolacji.

	X	-1	-1/3	1/3	1
ſ	$y=\sin(x)$	-0.8415	-0.3272	0.3272	0.8415

$$c_{0} = p(x_{0}) = -0.8415$$

$$c_{1} = \frac{p(x_{1}) - c_{0}}{(x_{1} - x_{0})} = \frac{-0.3272 + 0.8415}{-\frac{1}{3} + 1} = 0.7714$$

$$c_{2} = \frac{p(x_{2}) - c_{0} - c_{1}(x_{2} - x_{0})}{(x_{2} - x_{0})(x_{2} - x_{1})} = \frac{-0.3272 + 0.8415 - 0.7714\left(\frac{1}{3} + 1\right)}{\left(\frac{1}{3} + 1\right)\left(\frac{1}{3} + \frac{1}{3}\right)} = \dots$$

$$c_{3} = \frac{p(x_{3}) - c_{0} - c_{1}(x_{3} - x_{0}) - c_{2}(x_{3} - x_{0})(x_{3} - x_{1})}{(x_{3} - x_{0})(x_{3} - x_{1})(x_{3} - x_{2})} = \dots$$

$$P(x) = -0.1576x^3 + 0.9991x$$

$$f(x) - P(x) = \frac{1}{(n+1)!} f^{(n+1)}(\xi) \prod_{i=0}^{n} (x - x_i)$$

$$\sin(x) - P(x) = \frac{1}{4!} \sin^{(4)}(\xi) \prod_{i=0}^{3} (x - x_i)$$

$$\sin^{(4)}(\xi) = \cos^{(3)}(\xi) = (-\sin(x))'' = (-\cos x)' = \sin(x)$$

$$\left| \sin(x) - P(x) \right| \le \frac{1}{4!} \max_{-1 \le x \le 1} \left[ \sin(x) \right] \max_{-1 \le x \le 1} \left[ \left| \prod_{i=0}^{3} (x - x_i) \right| \right]$$

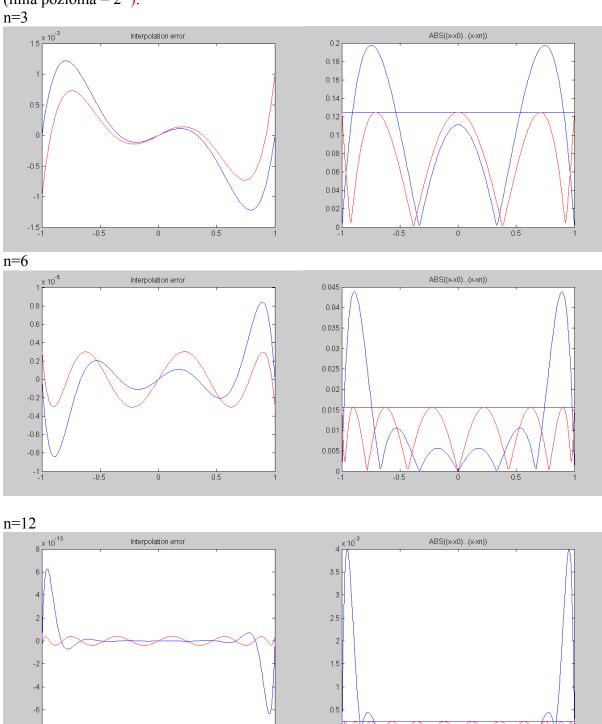
$$\left|\sin(x) - P(x)\right| \le \frac{1}{4!} 0.8415 \ 0.1975 = \mathbf{0.0069}$$

Stosując węzły Czebyszewa dostajemy:

$$P(x) = -0.1585x^3 + 0.9990x$$

-0.5

Porównanie wyników: blue – węzły równoodległe, red węzły Czebyszewa (linia pozioma = 2<sup>-n</sup>):



0.5