
Trabalho Prático 3 - Métodos Numéricos

Professora Maria João Rodrigues

Elementos do Grupo 8

Filipe Huang - up202406540

JieCheng Li - up202406887

Orlando Soares - up202303606

Paulo Lin - up202304528

Introdução

Este trabalho foi realizado no âmbito da unidade curricular *Métodos Numéricos*, com o objetivo de apresentar propostas de resolução de exercícios relativos à **interpolação polinomial** e à **interpolação polinomial segmentada**.

Estes processos permitem aproximar uma função f , da qual se conhece apenas um conjunto de $n+1$ pontos de abcissas distintas, a partir de um *polinómio interpolador* e de um *spline*, respetivamente. Para isso, foram implementados o **método de Newton** em *diferenças divididas* e a construção do **spline cúbico natural**, recorrendo à linguagem *Python*.

****Requisitos iniciais usadas em *Python*****

```
In [74]: #bibliotecas utilizadas
import numpy as np
import math
import matplotlib.pyplot as plt
```

```
#configurações dos gráficos
plt.rcParams['figure.figsize'] = (10, 5)
```

Exercício 1

Considera-se a função $f(x) = x^2 + \sin(6x)$, definida no intervalo $[-1, 1]$.

```
In [75]: # Definição da função f(x)
def f(x): return x**2 + math.sin(6 * x)
```

(a) Pontos de Interpolação

Pretende-se construir um conjunto de $n + 1 = 8$ pontos $(x_i, f(x_i))_{i=0}^7$, de abcissas igualmente espaçadas, que definem uma partição de $[-1, 1]$ em $n = 7$ subintervalos de igual amplitude.

A amplitude de cada subintervalo é dada por

$$h = \frac{b - a}{n} = \frac{1 - (-1)}{7} = \frac{2}{7},$$

pelo que as abcissas são $x_i = -1 + i h$, $i = 0, 1, \dots, 7$.

Utilizando esta expressão obtêm-se as abcissas

$x_0 = -1$, $x_1 \approx -0,714286$, $x_2 \approx -0,428571$, $x_3 \approx -0,142857$, $x_4 \approx 0,142857$,

e, calculando $f(x_i) = (x_i)^2 + \sin(6x_i)$ com aritmética de máquina, obtêm-se aproximadamente os seguintes valores:

```
In [76]: # Parâmetros: intervalo [-1, 1] e 8 pontos equidistantes
a, b = -1, 1
num_pontos = 8
x_vals = np.linspace(a, b, num_pontos) # Gerar abcissas equidistantes
y_vals = [f(xi) for xi in x_vals]      # Calcular valores da função

# Impressão da tabela com 6 casas decimais
print(" i |      x_i      |      f(x_i)      ")
print("-"*34)
for i in range(8): print(f"{i:2d} | {x_vals[i]:+12.6f} | {y_vals[i]:+12.6f}")
```

i	x_i	f(x_i)
0	-1.000000	+1.279415
1	-0.714286	+1.420551
2	-0.428571	-0.356097
3	-0.142857	-0.735567
4	+0.142857	+0.776384
5	+0.428571	+0.723444
6	+0.714286	-0.400143
7	+1.000000	+0.720585

Note-se que f é a soma de um *polinómio* e de uma *função trigonométrica suave*, logo $f \in C^\infty([-1, 1])$, o que garante que as condições de regularidade exigidas pelos teoremas de erro de *interpolação polinomial* e de *splines cúbicos naturais* estão satisfeitas para este problema.

Deste modo, fica construído o conjunto de 8 pontos $((x_i, f(x_i))_{i=0}^7)$, com abcissas igualmente espaçadas em $[-1, 1]$, que será utilizado nas alíneas seguintes para a interpolação polinomial e para a construção do spline cúbico natural.

(b) -polinómio Interpolador e Spline Cúbico Natural

Com o conjunto de 8 pontos equidistantes $(x_i, f(x_i))_{i=0}^7$ obtido na alínea (a), construímos primeiro o *polinómio interpolador* $p_7(x)$ recorrendo ao **método de Newton** em *diferenças divididas*. Para isso, organizamos a tabela de diferenças divididas e calculamos os coeficientes

$$c_0 = f[x_0], \quad c_1 = f[x_0, x_1], \quad \dots, \quad c_7 = f[x_0, \dots, x_7],$$

que permitem escrever o *polinómio interpolador* na forma de Newton

$$p_7(x) = c_0 + c_1(x - x_0) + c_2(x - x_0)(x - x_1) + \dots + c_7(x - x_0) \cdots (x - x_6).$$

Para além do *polinómio interpolador global*, determinamos também o **spline cúbico natural** $s(x)$, que é uma função definida por partes, onde em cada subintervalo $[x_i, x_{i+1}]$ se tem um polinómio cúbico, com as condições de continuidade

$$s_i(x_{i+1}) = s_{i+1}(x_{i+1}), \quad s'_i(x_{i+1}) = s'_{i+1}(x_{i+1}), \quad s''_i(x_{i+1}) = s''_{i+1}(x_{i+1}),$$

e as condições de fronteira **naturais**

$$s''(x_0) = s''(x_7) = 0.$$

```
In [77]: n = 7                                # 8 pontos -> grau <= 7
m = len(x_vals)
# --- Polinómio de Newton p7(x), só com numpy/math ---

m = len(x_vals)
DD = [[0.0 for _ in range(m)] for _ in range(m)]
for i in range(m): DD[i][0] = y_vals[i]
for j in range(1, m):
    for i in range(m - j):
        DD[i][j] = (DD[i+1][j-1] - DD[i][j-1]) / (x_vals[i+j] - x_vals[i])

coeffs = [DD[0][j] for j in range(m)] # c0, ..., c7

print("Coeficientes de Newton (diferenças divididas da 1.ª linha):\n")
for j, cj in enumerate(coeffs): print(f"c_{j} = f[x_0, ..., x_{j}] = {cj: .12f}")
print("\nForma de avaliação de p7(x):")
print("p7(x) = c0"
```

```

    " + c1 (x - x0)"
    " + c2 (x - x0)(x - x1)"
    " + ... + c7 (x - x0)...(x - x6)\n")

def p7(x):
    """Avalia o polinómio de Newton de grau <=7 em x."""
    value = 0.0
    term = 1.0
    for j in range(m):
        value += coeffs[j] * term
        term *= (x - x_vals[j])
    return value

# --- Spline cúbico natural s(x) ---

h = x_vals[1] - x_vals[0]
A = np.zeros((n+1, n+1))
b_vec = np.zeros(n+1)

# Condições naturais
A[0, 0] = A[n, n] = 1.0

for i in range(1, n):
    A[i, i-1] = A[i, i+1] = h
    A[i, i] = 4*h
    b_vec[i] = 6 * (y_vals[i+1] - 2*y_vals[i] + y_vals[i-1]) / h

M = np.linalg.solve(A, b_vec)      #M_i = s''(x_i)

print("Valores de M_i = s''(x_i) para o spline cúbico natural:\n")
for i in range(n+1): print(f"M_{i} = {M[i]: .6f}")
print("\n" + "-"*60 + "\n")

coefs_spline = []
for i in range(n):
    hi = x_vals[i+1] - x_vals[i]
    a_i = y_vals[i]
    c_i = M[i] / 2.0
    d_i = (M[i+1] - M[i]) / (6.0 * hi)
    b_i = (y_vals[i+1] - y_vals[i]) / hi - (2*M[i] + M[i+1]) * hi / 6.0
    coefs_spline.append((a_i, b_i, c_i, d_i))

print("Coeficientes dos polinómios cúbicos S_i(x) em cada intervalo [x_i, x_{i+1}")
for i in range(n):
    a_i, b_i, c_i, d_i = coefs_spline[i]
    print(f"[{i}] x em [{x_vals[i]: .3f}, {x_vals[i+1]: .3f}]:")
    print(f"    S_{i}(x) = {a_i: .6f}"
          f" + {b_i: .6f}(x - x_{i})"
          f" + {c_i: .6f}(x - x_{i})^2"
          f" + {d_i: .6f}(x - x_{i})^3")
print("\n" + "-"*60 + "\n")

def spline_natural(x):
    if x <= x_vals[0]: i = 0
    elif x >= x_vals[-1]: i = n-1
    else: i = np.searchsorted(x_vals, x) - 1
    a_i, b_i, c_i, d_i = coefs_spline[i]
    dx = x - x_vals[i]
    return a_i + b_i*dx + c_i*dx**2 + d_i*dx**3

```

Coeficientes de Newton (diferenças divididas da 1.ª linha):

```
c_0 = f[x_0, ..., x_0] = 1.279415498199
c_1 = f[x_0, ..., x_1] = 0.493974347106
c_2 = f[x_0, ..., x_2] = -11.746422508543
c_3 = f[x_0, ..., x_3] = 23.688155359552
c_4 = f[x_0, ..., x_4] = -17.636824039225
c_5 = f[x_0, ..., x_5] = -4.945106310340
c_6 = f[x_0, ..., x_6] = 23.057342341795
c_7 = f[x_0, ..., x_7] = -23.057342341795
```

Forma de avaliação de $p_7(x)$:

$p_7(x) = c_0 + c_1 (x - x_0) + c_2 (x - x_0)(x - x_1) + \dots + c_7 (x - x_0)\dots(x - x_6)$

Valores de $M_i = s''(x_i)$ para o spline cúbico natural:

```
M_0 = 0.000000
M_1 = -42.040054
M_2 = 27.203148
M_3 = 35.919991
M_4 = -31.863653
M_5 = -23.484838
M_6 = 47.110477
M_7 = 0.000000
```

Coeficientes dos polinómios cúbicos $S_i(x)$ em cada intervalo $[x_i, x_{i+1}]$:

```
[0] x em [-1.000, -0.714]:
    S_0(x) = 1.279415 + 2.495882(x - x_0) + 0.000000(x - x_0)^2 + -24.523365(x - x_0)^3
[1] x em [-0.714, -0.429]:
    S_1(x) = 1.420551 + -3.509840(x - x_1) + -21.020027(x - x_1)^2 + 40.391868(x - x_1)^3
[2] x em [-0.429, -0.143]:
    S_2(x) = -0.356097 + -5.629398(x - x_2) + 13.601574(x - x_2)^2 + 5.084825(x - x_2)^3
[3] x em [-0.143, 0.143]:
    S_3(x) = -0.735567 + 3.388193(x - x_3) + 17.959996(x - x_3)^2 + -39.540459(x - x_3)^3
[4] x em [0.143, 0.429]:
    S_4(x) = 0.776384 + 3.967670(x - x_4) + -15.931827(x - x_4)^2 + 4.887642(x - x_4)^3
[5] x em [0.429, 0.714]:
    S_5(x) = 0.723444 + -3.939258(x - x_5) + -11.742419(x - x_5)^2 + 41.180600(x - x_5)^3
[6] x em [0.714, 1.000]:
    S_6(x) = -0.400143 + -0.564166(x - x_6) + 23.555239(x - x_6)^2 + -27.481112(x - x_6)^3
```

No nosso programa de Python, após construir a tabela de *diferenças divididas*, guardaram-se os **coeficientes de Newton** (c_0, \dots, c_7) e definiu-se uma função em Python que, dado um x , avalia diretamente o *polinómio interpolador* $p_7(x)$ usando a expressão anterior. Desta forma, o polinómio é determinado apenas a partir dos coeficientes numéricos calculados pelas diferenças divididas.

De seguida, utilizando o mesmo conjunto de pontos, construímos o **spline cúbico natural** s . Considerou-se um *spline* s tal que, em cada *subintervalo* $[x_i, x_{i+1}]$, coincide com um *polinómio cúbico* $S_i(x)$, com continuidade da função e das suas derivadas primeira e segunda nos nós interiores, e impondo ainda as *condições naturais* $s''(x_0) = s''(x_7) = 0$. Para isso, montou-se o **sistema tridiagonal clássico** para os valores $M_i = s''(x_i)$, ($i = 0, \dots, 7$), que no caso de malha uniforme $h = x_{i+1} - x_i$ assume, para ($i = 1, \dots, 6$), a forma

$$h M_{i-1} + 4h M_i + h M_{i+1} = 6 \left(\frac{f(x_{i+1}) - f(x_i)}{h} - \frac{f(x_i) - f(x_{i-1}))}{h} \right),$$

com $M_0 = M_7 = 0$. O *sistema linear* foi resolvido com `numpy.linalg.solve` e, a partir dos (M_i) , determinaram-se os coeficientes (a_i, b_i, c_i, d_i) dos polinómios cúbicos[1][2]

$$S_i(x) = a_i + b_i(x - x_i) + c_i(x - x_i)^2 + d_i(x - x_i)^3, \quad i = 0, \dots, 6,$$

definindo assim o spline cúbico natural $s(x)$ em todo o intervalo $[-1, 1]$.

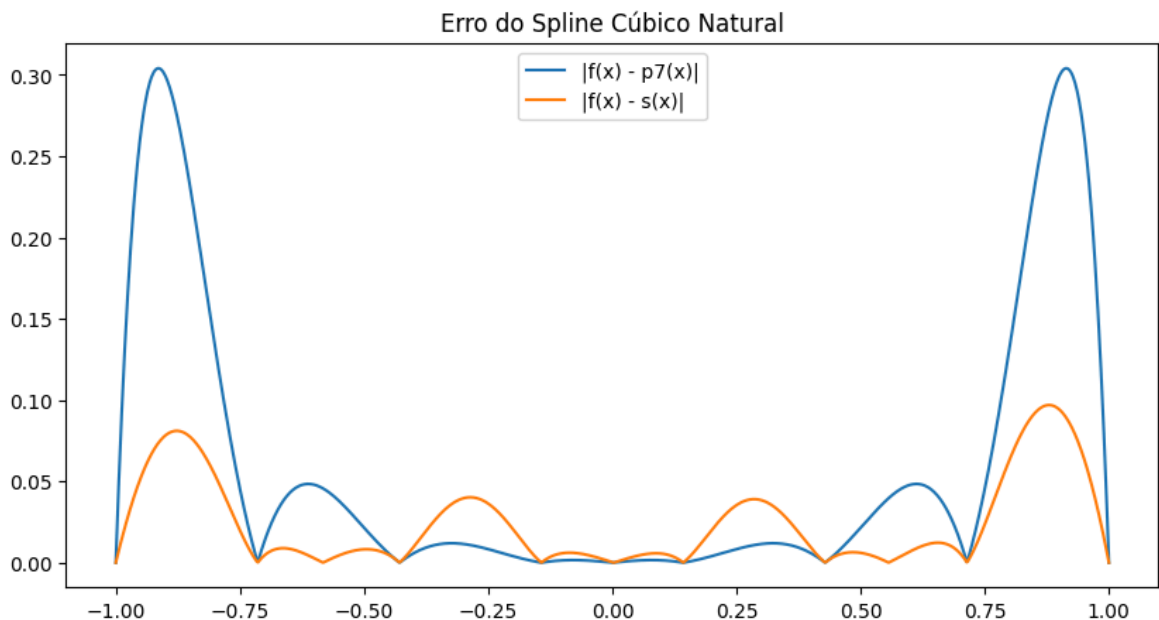
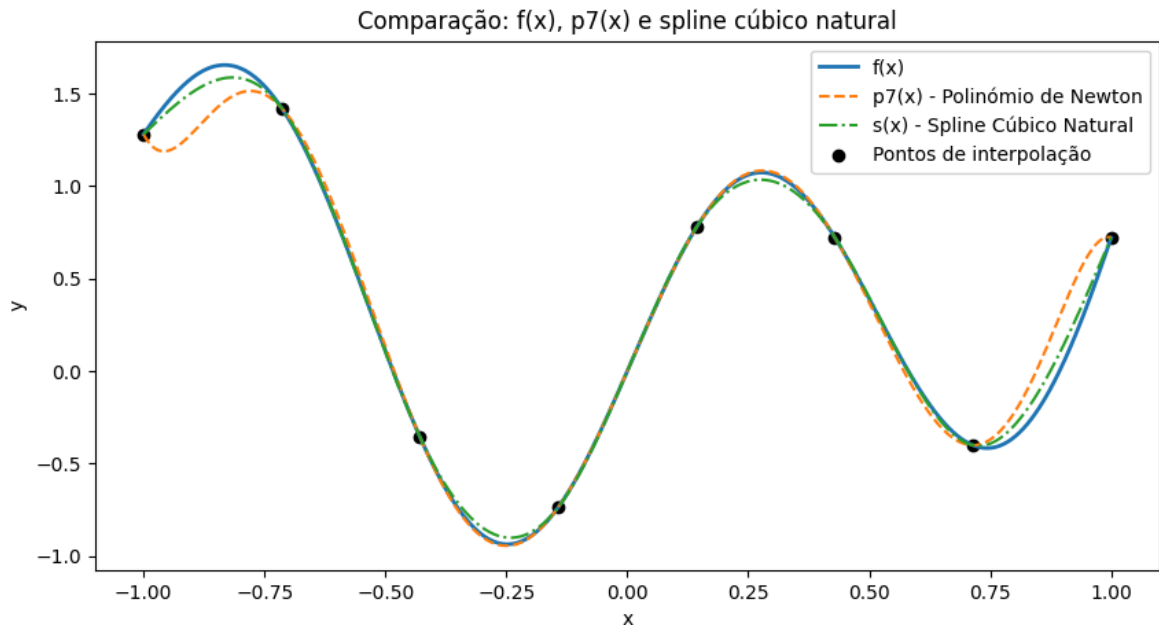
Deste modo, obtemos duas aproximações interpolantes da função $(f(x) = x^2 + \sin(6x))$: o **polinómio interpolador global** ($p_7(x)$), construído pelo *método de Newton* em diferenças divididas, e o *spline cúbico natural* $s(x)$, definido seccionalmente, que serão comparados graficamente com a função original e através das funções erro nas alíneas seguintes.

```
In [78]: # --- GRÁFICOS DE COMPARAÇÃO ---

xx = np.linspace(a, b, 1000)
f_vals = np.array([f(x) for x in xx])
p_vals = np.array([p7(x) for x in xx])
s_vals = np.array([spline_natural(x) for x in xx])

# ----- Gráfico das aproximações -----
plt.plot(xx, f_vals, label="f(x)", linewidth=2)
plt.plot(xx, p_vals, label="p7(x) - Polinómio de Newton", linestyle="--")
plt.plot(xx, s_vals, label="s(x) - Spline Cúbico Natural", linestyle="-.")
plt.scatter(x_vals, y_vals, color="black", label="Pontos de interpolação")
plt.title("Comparação: f(x), p7(x) e spline cúbico natural")
plt.xlabel('x'); plt.ylabel('y'); plt.legend(); plt.show()

# ----- Erros absolutos -----
# Erro |f - p7|, polinómia
plt.plot(xx, np.abs(f_vals - p_vals), label="|f(x) - p7(x)|")
plt.title("Erro do Polinómio Interpolador")
plt.grid(); plt.legend()
# Erro |f - s|, spline
plt.plot(xx, np.abs(f_vals - s_vals), label="|f(x) - s(x)|")
plt.title("Erro do Spline Cúbico Natural")
plt.grid(); plt.legend(); plt.show()
```



Comparação entre o polinómio interpolador e o spline cúbico natural

1. Polinómio interpolador $p_7(x)$

O *polinómio interpolador* de grau 7 ajusta exatamente os 8 pontos de interpolação.

No entanto, como é um polinómio global de grau elevado, tende a apresentar oscilações significativas entre os pontos, especialmente perto dos extremos do intervalo $[-1, 1]$.

Este fenómeno é conhecido como **efeito de Runge** e ocorre frequentemente quando se usam pontos uniformemente espaçados.

Como consequência:

- O erro $|f - p|$ aumenta consideravelmente nos extremos.

- A aproximação é menos estável e menos fiel ao comportamento local da função.

2. Spline cúbico natural $s(x)$

O *spline cúbico natural* é construído como uma coleção de polinómios cúbicos em cada subintervalo, garantindo continuidade das derivadas primeira e segunda. Este método evita oscilações indesejadas e adapta-se muito melhor ao comportamento local da função.

Vantagens observadas:

- A aproximação é mais suave e localmente precisa.
- O erro $|f - s|$ é muito mais pequeno e distribuído de forma uniforme.
- O spline não sofre do efeito de Runge, mesmo usando pontos equidistantes.

3. Comparação gráfica dos erros

A análise dos gráficos do erro absoluto mostra que:

- O erro do polinómio interpolador $|f - p|$ apresenta picos elevados, sobretudo junto aos extremos.
- O erro do spline cúbico natural $|f - s|$ é reduzido e mantém-se consistentemente baixo ao longo de todo o intervalo.

Conclusão

O *spline cúbico natural* fornece uma aproximação **muito mais estável e precisa** da função do que o *polinómio interpolador global* de grau elevado. Enquanto o *polinómio* tenta ajustar todos os pontos com um único polinómio de grau elevado—tornando-se oscilatório—o *spline* utiliza aproximações locais suaves, resultando numa interpolação *mais fiel* e com *menor erro*.

(c) Majorantes dos erros em $x = 0.1$ e $x = 0.9$

Pretende-se calcular **majorantes dos erros** cometidos ao estimar os valores de $f(0.1)$ e $f(0.9)$ usando o *polinómio interpolador* p_7 e o *spline cúbico natural* s .

Para o *polinómio interpolador*, aplicamos o **teorema do erro na interpolação polinomial** apresentado nas aulas teóricas. Como $f \in C^8([-1, 1])$, existe, para cada $x \in [-1, 1]$, um ponto $c(x)$ tal que

$$f(x) - p_7(x) = \frac{f^{(8)}(c(x))}{8!} (x - x_0) \cdots (x - x_7).$$

Daqui resulta a estimativa

$$|f(x) - p_7(x)| \leq \frac{\max_{t \in [-1, 1]} |f^{(8)}(t)|}{8!} \prod_{i=0}^7 |x - x_i|.$$

onde o *fator dominante no comportamento do erro* é precisamente o produto $\prod_{i=0}^7 (x - x_i)$.

No caso do *spline cúbico natural*, usa-se a **forma geral do erro** para *splines cúbicos naturais*, que envolve a *quarta derivada* de f . Para $x \in [x_i, x_{i+1}]$, tem-se

$$f(x) - s(x) = \frac{5f^{(4)}(\eta(x))h^4}{384},$$

para algum $(\eta(x) \in [x_i, x_{i+1}])$, onde $h = \max_{i=1,2,\dots,n} [h_i]$ e $h_i = x_i - x_{i-1}$ donde se obtém a majorante

$$|f(x) - s(x)| \leq \frac{5 \max_{t \in [-1,1]} |f^{(4)}(t)| h^4}{384}$$

Temos que: $f^{(4)} = 6^4 \sin(6x) = 1296 \sin(6x)$ e
 $f^{(8)} = 6^8 \sin(6x) = 1679616 \sin(6x)$

De seguida, recorre-se à avaliação direta de (f) , (p_7) e (s) , para obter majorantes e erros efetivos em $(x = 0,1)$ e $(x = 0,9)$.

```
In [79]: def dx4_f(x): return 6**4*math.sin(6*x)          #1296sin(6x)
def dx8_f(x): return 6**8*math.sin(6*x)          #1679616sin(6x)

# Estimar max |f^(8)(x)| e max |f^(4)(x)| em [-1,1]
xs_grid = np.linspace(-1, 1, 401)

M4 = max(abs(dx4_f(x)) for x in xs_grid)
M8 = max(abs(dx8_f(x)) for x in xs_grid)

print(f"Estimativa de max |f^(8)(x)| em [-1,1] ≈ {M8:.3e}")
print(f"Estimativa de max |f^(4)(x)| em [-1,1] ≈ {M4:.3e}\n")

def prod_term(x, nodes):
    p = 1.0
    for xi in nodes: p *= (x - xi)
    return p

for xv in [0.1, 0.9]:
    fx = f(xv); px = p7(xv); sx = spline_natural(xv)
    err_p = abs(fx - px); err_s = abs(fx - sx)
    # majorante polinómio
    prod_val = abs(prod_term(xv, x_vals))
    maj_p = M8 * prod_val / math.factorial(8)
    # majorante spline: escolher intervalo [x_i, x_{i+1}] que contém xv
    if xv <= x_vals[0]: i = 0
    elif xv >= x_vals[-1]: i = len(x_vals) - 2
    else: i = np.searchsorted(x_vals, xv) - 1

    h = x_vals[i+1] - x_vals[i]
    maj_s = (5/384) * (h**4) * M4

    print(f"x = {xv}")
    print(f"  f(x)  = {fx: .8f}")
```

```
print(f" p7(x) = {px: .8f}, erro = {err_p: .3e}, majorante ≈ {maj_p: .3e}  
print(f" s(x) = {sx: .8f}, erro = {err_s: .3e}, majorante ≈ {maj_s: .3e}
```

Estimativa de $\max |f^{(8)}(x)|$ em $[-1,1] \approx 1.680e+06$

Estimativa de $\max |f^{(4)}(x)|$ em $[-1,1] \approx 1.296e+03$

$x = 0.1$

$f(x) = 0.57464247$

$p7(x) = 0.57322495$, erro = $1.418e-03$, majorante $\approx 3.729e-02$

$s(x) = 0.58019052$, erro = $5.548e-03$, majorante $\approx 1.125e-01$

$x = 0.9$

$f(x) = 0.03723551$

$p7(x) = 0.33653932$, erro = $2.993e-01$, majorante $\approx 1.173e+00$

$s(x) = 0.13147543$, erro = $9.424e-02$, majorante $\approx 1.125e-01$

Análise Comparativa com Valores Exatos

1. Para $x = 0.1$ (próximo do centro do intervalo)

- **Polinómio p7**: Erro real é **pequeno** ($1.418e-03$), mas o majorante ($3.729e-02$) superestima em **26×**
- **Spline cúbico**: Erro real ($5.548e-03$) é maior que o do polinómio, e o majorante ($1.125e-01$) superestima em **20×**
- **Conclusão**: O polinómio é mais preciso no centro, mas ambos os majorantes são conservadores

2. Para $x = 0.9$ (próximo da extremidade)

- **Polinómio p7**: Erro real é **muito grande** (0.2993) devido ao fenómeno de Runge, mas o majorante ($1.173e+00$) superestima apenas **3.9×**
- **Spline cúbico**: Erro (0.09424) é significativamente menor que o do polinómio, e o majorante ($1.125e-01$) superestima apenas **1.19×**
- **Conclusão**: O spline é muito mais preciso nas extremidades, e sua estimativa de erro é quase exata

Comparação de Precisão:

- Em $x=0.1$: Polinómio **3.9×** mais preciso que o spline
- Em $x=0.9$: Spline **3.2×** mais preciso que o polinómio

Conclusão Geral

1. **Ambos os métodos** têm majorantes razoáveis (não excessivamente conservadores)
2. **O spline** mantém-se superior em estabilidade global
3. **O polinómio** tem melhor precisão no centro, mas falha catastróficamente nas extremidades

4. Os **majorantes teóricos** são ferramentas válidas quando usamos valores exatos das derivadas

Para interpolação em todo o intervalo $[-1,1]$, o spline cúbico é preferível devido à sua consistência e estimativas de erro confiáveis.

Exercício 2

(a)

Considerando o conjunto de dados correspondente às médias mensais da evaporação da água (em polegadas) em Adelaide, ao longo de 23 anos, fornecido no enunciado sob a forma de 12 pares $((x_i, f(x_i)))$, onde (x_i) representa o mês (de 1 a 12) e $(f(x_i))$ o valor médio de evaporação nesse mês. Assim, trabalhou-se com os pontos

$$x_i = 1, 2, \dots, 12, \quad f(x_i) \in \{8,6, 7,0, 6,4, 4,0, 2,8, 1,8, 1,8, 2,1, 3,2, 4,7, 6,2\}$$

Este conjunto de 12 pontos define uma função discreta que se pretende aproximar por um *polinómio interpolador global* e por um *spline cúbico natural*, de forma a estudar o *comportamento sazonal da evaporação* ao longo do ano.

Com base nesses dados, construímos o *polinómio interpolador* $p(x)$ de grau 11 recorrendo ao **método de Newton** em *diferenças divididas*. Para isso, geramos a tabela de diferenças divididas $f[x_i, \dots, x_j]$ e extraímos os coeficientes

$$c_0 = f[x_1], \quad c_1 = f[x_1, x_2], \quad \dots, \quad c_{11} = f[x_1, \dots, x_{12}],$$

que permitem escrever o polinómio na forma de *Newton*,

$$p(x) = c_0 + c_1(x - x_1) + c_2(x - x_1)(x - x_2) + \dots + c_{11}(x - x_1) \dots (x - x_{11}).$$

De seguida, utilizando o mesmo conjunto de pontos, construímos o spline cúbico natural (s). Considerando um *spline* s tal que, em cada subintervalo $[x_i, x_{i+1}]$, coincide com um *polinómio cúbico* $S_i(x)$, com continuidade da função e das suas derivadas primeira e segunda nos nós interiores, e impondo ainda as *condições naturais* $s''(x_1) = s''(x_{12}) = 0$. Para isso, montou-se o *sistema tridiagonal clássico* para os valores $M_i = s''(x_i)$, $i = 1, \dots, 12$, o qual foi resolvido numericamente, e a partir dos M_i determinaram-se os coeficientes a_i, b_i, c_i, d_i dos *polinómios cúbicos* que definem $s(x)$ em cada intervalo $[x_i, x_{i+1}]$.

Por fim, representamos graficamente, no intervalo $x \in [1, 12]$, os dados experimentais, a aproximação *polinomial* $p(x)$ e o *spline cúbico natural* $s(x)$, de

modo a comparar visualmente o comportamento das duas aproximações da função de evaporação ao longo do ano.

```
In [80]: # Dados do enunciado (meses e evaporação) [file:2]
x_mes = np.arange(1, 13, dtype=float) # 1,...,12
y_evap = np.array([8.6, 7.0, 6.4, 4.0, 2.8, 1.8, 1.8, 2.1, 3.2, 4.7, 6.2, 7.6])

# --- Polinómio interpolador p(x) por Newton (diferenças divididas) ---

m = len(x_mes)
DD = [[0.0 for _ in range(m)] for _ in range(m)]
for i in range(m): DD[i][0] = y_evap[i]
for j in range(1, m):
    for i in range(m - j):
        DD[i][j] = (DD[i+1][j-1] - DD[i][j-1]) / (x_mes[i+j] - x_mes[i])

coeffs_p = [DD[0][j] for j in range(m)] # c0,...,c11

def p_interp(x):
    """Avalia o polinómio interpolador p(x) de grau <=11 em x."""
    value = 0.0
    term = 1.0
    for j in range(m):
        value += coeffs_p[j] * term
        term *= (x - x_mes[j])
    return value

# --- Spline cúbico natural s(x) nos 12 pontos ---

n = m - 1 # 11 intervalos
h = np.diff(x_mes) # aqui h_i = 1 para todos, mas escrevemos em geral

A = np.zeros((m, m))
b_vec = np.zeros(m)

# Condições naturais: M_1 = 0, M_12 = 0
A[0, 0] = 1.0
A[m-1, m-1] = 1.0
b_vec[0] = 0.0
b_vec[m-1] = 0.0

for i in range(1, m-1):
    hi = h[i-1]
    hi1 = h[i]
    A[i, i-1] = hi
    A[i, i] = 2*(hi + hi1)
    A[i, i+1] = hi1
    b_vec[i] = 6 * ((y_evap[i+1] - y_evap[i]) / hi1 - (y_evap[i] - y_evap[i-1]) / hi)

M = np.linalg.solve(A, b_vec) # M[i] = s''(x_i)

# Coeficientes dos cúbicos S_i(x) em cada [x_i, x_{i+1}]
coeffs_s = []
for i in range(n):
    hi = x_mes[i+1] - x_mes[i]
    a_i = y_evap[i]
    c_i = M[i] / 2.0
    d_i = (M[i+1] - M[i]) / (6.0 * hi)
```

```

b_i = (y_evap[i+1] - y_evap[i]) / hi - (2*M[i] + M[i+1]) * hi / 6.0
coefs_s.append((a_i, b_i, c_i, d_i))

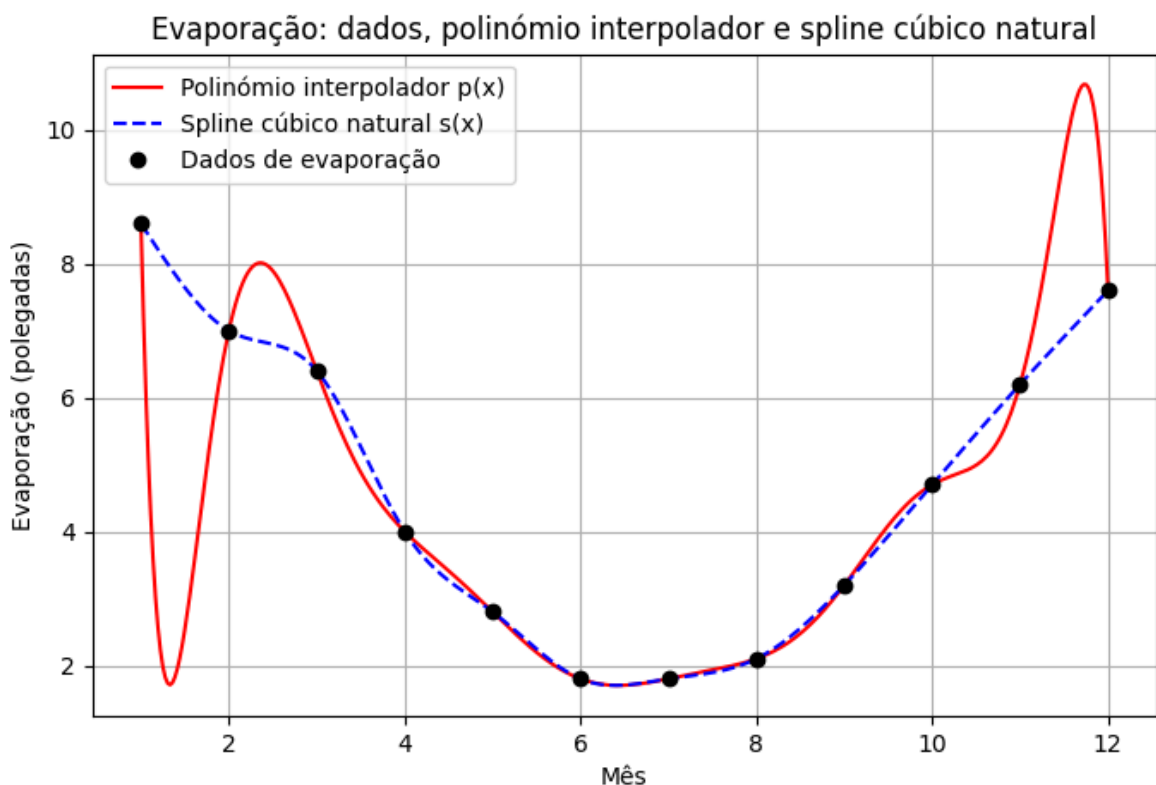
def s_spline(x):
    """Avalia o spline cúbico natural s(x) nos dados de evaporação."""
    if x <= x_mes[0]: i = 0
    elif x >= x_mes[-1]: i = n-1
    else: i = np.searchsorted(x_mes, x) - 1
    a_i, b_i, c_i, d_i = coefs_s[i]
    dx = x - x_mes[i]
    return a_i + b_i*dx + c_i*dx**2 + d_i*dx**3

# --- Gráficos p(x), s(x) e pontos de dados ---

xs_plot = np.linspace(1, 12, 400)
p_vals = [p_interp(x) for x in xs_plot]
s_vals = [s_spline(x) for x in xs_plot]

plt.figure(figsize=(8, 5))
plt.plot(xs_plot, p_vals, 'r-', label='Polinómio interpolador p(x)')
plt.plot(xs_plot, s_vals, 'b--', label='Spline cúbico natural s(x)')
plt.plot(x_mes, y_evap, 'ko', label='Dados de evaporação')
plt.xlabel('Mês')
plt.ylabel('Evaporação (polegadas)')
plt.title('Evaporação: dados, polinómio interpolador e spline cúbico natural')
plt.legend()
plt.grid(True)
plt.show()

```



No nosso código de Python, os coeficientes c_0, \dots, c_{11} foram armazenados numa lista, e definimos uma função `pinterp(x)` que avalia diretamente $p(x)$ usando o esquema de *Horner* adaptado à forma de *Newton*, o que torna a construção e avaliação numérica do *polinómio interpolador* mais *eficiente* e *estável*.

Em seguida, utilizando o mesmo conjunto de 12 pontos, construímos o *spline cúbico natural* $s(x)$. Considerou-se um *spline cúbico* tal que, em cada subintervalo $[x_i, x_{i+1}]$, coincide com um *polinómio cúbico*

$$S_i(x) = a_i + b_i(x - x_i) + c_i(x - x_i)^2 + d_i(x - x_i)^3, \quad i = 1, \dots, 11,$$

com continuidade de (s) , (s') e (s'') nos nós interiores e impondo ainda as condições naturais $(s''(x_1) = s''(x_{12}) = 0)$.

Para determinar o *spline*, montamos o sistema *tridiagonal clássico* para os valores $M_i = s''(x_i)$, $i = 1, \dots, 12$, cujos coeficientes dependem dos espaçamentos $h_i = x_{i+1} - x_i$ e dos incrementos nos valores de f . Este sistema linear foi resolvido numericamente com `numpy.linalg.solve`, obtendo-se os M_i que garantem, simultaneamente, a continuidade da primeira derivada e a condição natural de anulamento da segunda derivada nos extremos do intervalo temporal.

A partir dos valores M_i , calcularam-se então, para cada subintervalo $[x_i, x_{i+1}]$, os coeficientes a_i, b_i, c_i, d_i das expressões padrão do *spline cúbico natural*, de acordo com as fórmulas teóricas estudadas nas aulas. No programa, estes coeficientes foram guardados numa lista e definimos uma função `sspline(x)` que, dado um mês x , identifica o intervalo correspondente e avalia o polinómio cúbico $S_i(x)$, definindo assim $s(x)$ em todo o intervalo $[1, 12]$.

Por fim, representamos graficamente, no intervalo $x \in [1, 12]$, os dados experimentais, o *polinómio interpolador* $p(x)$ e o *spline cúbico natural* $s(x)$. O gráfico obtido permite uma comparação visual imediata entre os valores medidos e as duas aproximações interpolantes, ilustrando as diferenças de comportamento entre a interpolação polinomial global de alto grau e a interpolação polinomial segmentada por splines cúbicos naturais.

(b)

A partir do gráfico construído na alínea (a), observa-se que o *polinómio interpolador* $p(x)$ passa exatamente pelos 12 pontos de dados, como garante o teorema de existência e unicidade do *polinómio interpolador* de grau n em $n + 1$ pontos de abscissas distintas. No entanto, entre alguns meses o polinómio apresenta *oscilações acentuadas* e *variações bruscas de concavidade*, especialmente nas regiões em que os valores de evaporação mudam mais rapidamente, o que é um comportamento *típico* de polinómios de grau elevado sujeito ao chamado **fenómeno de Runge**.

Por outro lado, o *spline cúbico natural* $s(x)$ fornece uma *curva suave* que se *ajusta bem* aos dados experimentais, acompanhando de forma *gradual* a descida da evaporação entre os meses de verão e inverno e o aumento posterior até ao final do ano. A *curva do spline não* introduz *oscilações artificiais* entre os nós, preservando *melhor* a forma global da série temporal e originando uma evolução sazonal mais regular e coerente com o comportamento físico do fenómeno em estudo.

Deste modo, conclui-se que, para estes dados de evaporação, a aproximação *mais aceitável* é a fornecida pelo **spline cúbico natural** $s(x)$, que combina a *interpolação exata* dos pontos com um comportamento *muito mais estável* entre os nós. Esta conclusão está em consonância com a motivação teórica para o uso de *splines*, onde se realça que, em muitos conjuntos de dados reais, os *splines cúbicos naturais* produzem aproximações mais **fiáveis e realistas** do que os *polinómios globais* de grau elevado, mitigando as grandes oscilações fora da vizinhança imediata dos dados.

Conclusão

Neste trabalho estudamos as duas abordagens de *interpolação*, recorrendo a *polinómios globais* obtidos pelo **método de Newton** em *diferenças divididas* e a **splines cúbicos naturais**, aplicadas tanto a funções de teste como a dados reais de evaporação. Observamos que os *polinómios de grau elevado* podem introduzir oscilações significativas, sobretudo perto dos extremos do intervalo, enquanto os *splines cúbicos naturais* fornecem aproximações mais estáveis e visualmente mais próximas do comportamento esperado das funções e dos dados. A análise dos erros teóricos e numéricos confirmou estas conclusões, mostrando que, para muitos problemas práticos, os **splines cúbicos naturais** constituem uma alternativa mais **fiável** do que a *interpolação polinomial global*.