1.

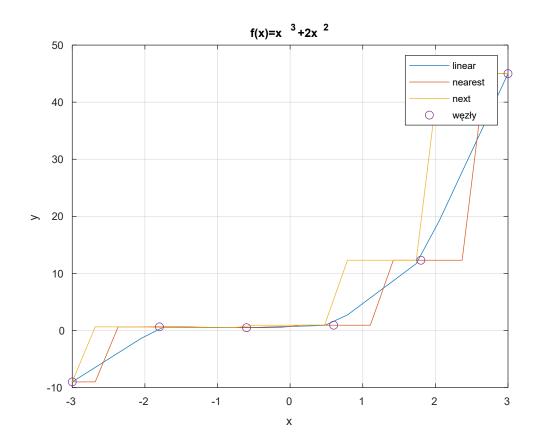
a)

Wykonujemy interpolację 3 wbudowanymi funkcjami matlaba:

linear -przyporządkowuje interpolowany punkt do odpowiedniego wielomianu liniowego pomiędzy każdym znanym węzłem danych

nearest -przyporządkowuje interpolowany punkt do najbliższego węzła danych next -przyporządkowuje interpolowany punkt do kolejnego węzła danych

```
zad1a.m × zad1b.m × zad2.m × zad3.m × +
 3 -
       close all
 4
 5 -
       x=linspace(-3,3,6);
 6 -
       y=x.^3+2*x.^2;
 7
 8 -
       xi=linspace(-3,3,20);
 9 -
       disp('czas interpolacji metodą linear:');
10 -
       tic
11 -
       yi1=interp1(x,y,xi);
12 -
13 -
       fprintf('\nczas interpolacji metoda nearest:\n');
14 -
       tic
15 -
       yi2=interp1(x,y,xi,'nearest');
16 -
17 -
       fprintf('\nczas interpolacji metodą next:\n');
18 -
19 -
       yi3=interp1(x,y,xi,'next');
20 -
       toc
21
22 -
       plot(xi,yi1);
23 -
       title('f(x)=x^3+2x^2');
24 -
       xlabel('x');
25 -
       ylabel('y');
26 -
       hold on
27 -
       plot(xi,yi2);
28 -
       plot(xi,yi3);
       grid on;
30 -
       plot(x,y,'o');
31 -
       legend('linear', 'nearest', 'next', 'wezły');
Command Window
```



Jak widać na grafice, metoda linear przybliża najdokładniej do pożądanej funkcji. Jednak jest to okupione zwiększonymi zasobami i czasem trwania procesu. Funkcja wykonuję się wolniej o cały rząd wielkości.

```
czas interpolacji metodą linear:
Elapsed time is 0.011144 seconds.

czas interpolacji metodą nearest:
Elapsed time is 0.001688 seconds.

czas interpolacji metodą next:
Elapsed time is 0.001551 seconds.
>>
```

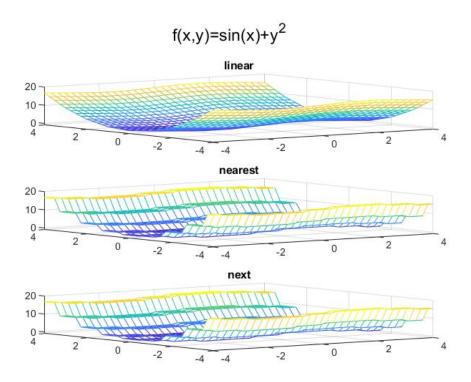
Metody nearest i next są szybsze jednak przybliżenie jest bardzo niedokładne. Metoda nie tworzy żadnych nowych punktów danych, jedynie przybliża wygląd funkcji.

b)

Wykonujemy to samo dla funkcji 2 zmiennych

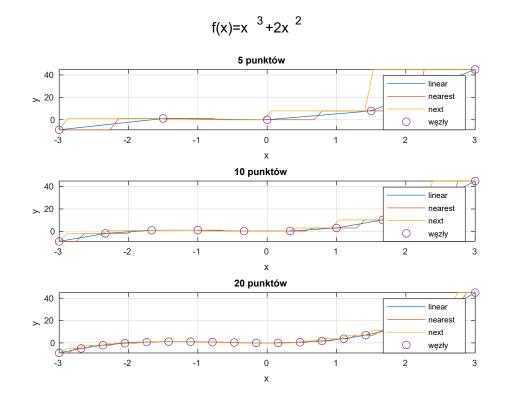
```
Editor - C:\Users\asus\Desktop\matlab\lab3\zad1b.m
 zad1a.m × zad1b.m × zad2.m × zad3.m × +
       x=-4:4;
       y=-4:4;
 8 -
       [X Y]=meshgrid(x,y);
       Z=sin(X)+Y.^2;
10 -
       [Xi Yi]=meshgrid(-4:0.25:4);
11
12 -
       disp('czas interpolacji metodą linear:');
13 -
14 -
       W=interp2(X,Y,Z,Xi,Yi);
15 -
16 -
       fprintf('\nczas interpolacji metoda nearest:\n');
17 -
18 -
        W2=interp2(X,Y,Z,Xi,Yi,'nearest');
19 -
20 -
        fprintf('\nczas interpolacji metodą next:\n');
21 -
22 -
       W3=interp2(X,Y,Z,Xi,Yi,'next');
23 -
24
25 -
       sqtitle('f(x,y)=\sin(x)+y^2');
26 -
       subplot(3,1,1);
       mesh(Xi,Yi,W);
27 -
28 -
       title('linear');
29
30 -
       subplot(3,1,2)
31 -
       mesh(Xi,Yi,W2);
32 -
       title('nearest');
33
Command Window
```

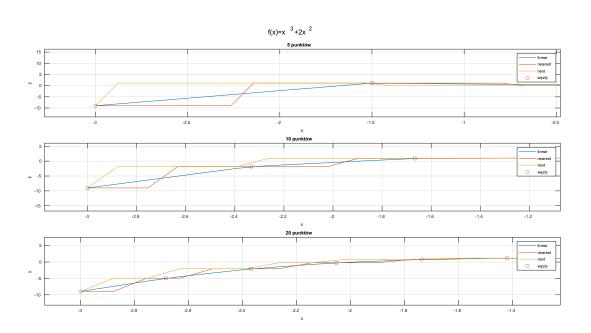
Podobnie jak dla funkcji 1 zmiennej metoda linear jest najdokładniejsza i najwolniejsza.



2. Będziemy porównywać interpolację dla różnej ilości węzłów danych

```
x=linspace(-3,3,5);
5 -
 6 -
       y=x.^3+2*x.^2;
7
8 -
       xi=linspace(-3,3,50);
       yi1=interp1(x,y,xi);
       yi2=interp1(x,y,xi,'nearest');
10 -
11 -
       yi3=interp1(x,y,xi,'next');
12
13 -
       sgtitle('f(x)=x^3+2x^2');
14
15 -
       subplot(3,1,1);
16 -
       plot(xi,yi1);
       title('5 punktów');
17 -
18 -
       xlabel('x');
19 -
       ylabel('y');
20 -
       hold on
21 -
       plot(xi,yi2);
22 -
       plot(xi,yi3);
23 -
       grid on;
24 -
       plot(x,y,'o');
25 -
       legend('linear', 'nearest', 'next', 'wexty');
26
27 -
       x=linspace(-3,3,10);
28 -
       y=x.^3+2*x.^2;
29
30 -
       xi=linspace(-3,3,50);
31 -
32 -
       yi1=interp1(x,y,xi);
       yi2=interp1(x,y,xi,'nearest');
33 -
       yi3=interp1(x,y,xi,'next');
34
35 -
       subplot(3,1,2);
36 -
       plot(xi,yi1);
37 -
       title('10 punktów');
38 -
       xlabel('x');
39 -
       ylabel('y');
40 -
       hold on
       plot(xi,yi2);
42 -
       plot(xi,yi3);
```

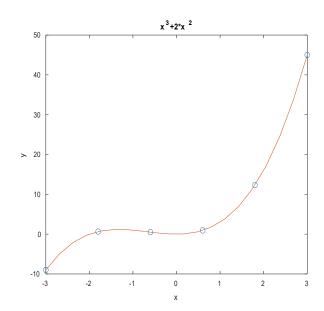




Jak widać zwiększenie ilości węzłów powoduje lepszą aproksymację interpolacji. Jednak jak widzimy na lineara nie wpływa to aż tak bardzo, a na nearest i next znacząco, ponieważ te metody opierają się na ilości węzłów danych. Przy ilości węzłów zmierzającej do nieskończoności metoda nearest i next odwzorowuje funkcję w sposób idealny.

algorytm lagrange'a dla tych samych danych co w zadaniu 1

```
clear all;
 1 -
 2 -
        clc;
 3 -
        close all;
 4
5 -
        x=linspace(-3,3,6);
 6 -
        y=x.^3+2*x.^2;
 7 -
        xi=linspace(-3,3,20);
 8
 9 -
        disp('czas trwania naszego algorytmu interpolacji:');
10 -
11 -
12 -
        yi = lagrange(x, y, xi);
        toc
13 -
        plot(x,y,'o',xi,yi);
14 -
15 -
        title('x^3+2*x^2');
        xlabel('x');
16 -
        ylabel('y');
17
18
      \Box function yi = lagrange(x,y,xi)
19 -
            yi = zeros(size(xi));
20 -
            for i = 1:length(x)
21 -
22 -
                 u = ones(size(xi));
                     for j = [1:i-1 i+1:length(x)]
23 -
                         u = (xi-x(j))./(x(i)-x(j)).*u;
24 -
25 -
26 -
                     yi = yi + u*y(i);
            end
27 -
```



```
czas trwania naszego algorytmu interpolacji:
Elapsed time is 0.005074 seconds.

fx >>
```

Nasz algorytm jest dość szybki, szybszy od metody linear ale wolniejszy od nearest i next, przy tym charakteryzuje się podobnym stopniem aproksymacji co metoda linear.