Interpolação

Motivação: Em certos momentos é necessário estimar valores intermediários entre dados precisos.

Lembremos que a fórmula geral para um polinômio de de grau n é:

$$f(x) = a_0 + a_1 x + a_2 x^2 + \dots + a_n x^n \tag{1}$$

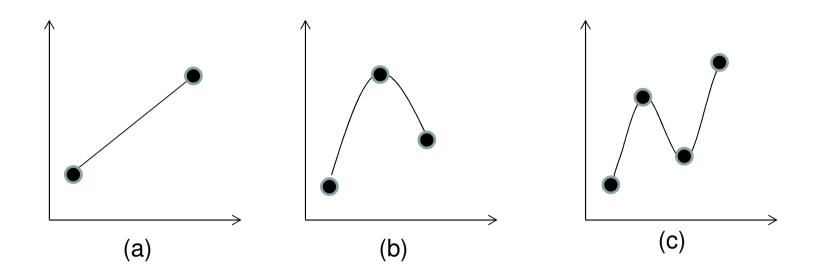
Para n+1 pontos dados, existe um e somente um polinômio de n que passa por todos os pontos.

Exemplos:

- Existe uma única reta que liga dois pontos (polinômio de primeiro grau).
- Existe uma única parábola ligando um conjunto de três pontos (pontos)

A *Interpolação Polinomial* consiste em determinar o único polinômio de grau n que passa pelos n+1 pontos dados.

• Esse polinômio fornece uma fórmula para calcular os valores intermediários.



- (a) De primeiro grau (linear) ligando dois pontos;
- (b) De segundo grau (quadrático) ligando três pontos;
- (c) De terceiro grau (cúbico) ligando quatro pontos.

Interpolação

Embora exista um só polinômio de grau n que passa por n+1 pontos, há diversas fórmulas matemáticas nas quais esse polinômio pode ser expresso.

Trataremos de duas alternativas que são adequadas para implementação computacional:

- Polinômios de Newton;
- •Polinômios de Lagrange.

Polinômios Interpoladores por Diferenças Divididas de Newton

O polinômio interpolador por diferenças divididas de Newton está entre as fórmulas mais populares e úteis.

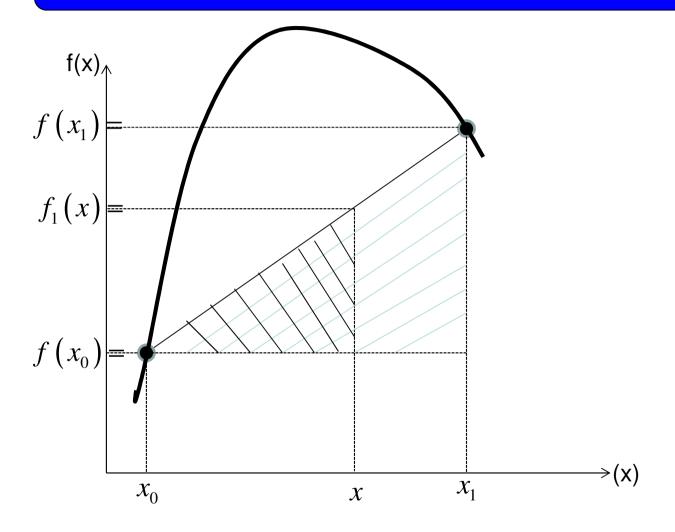
Veremos a interpretação gráfica:

1 – Interpolação Linear

A forma mais simples de interpolação é ligar dois pontos de dados com uma reta. A técnica chamada de interpolação linear, descrita na figura seguinte. Usando semelhança de triângulos.

$$\frac{f_1(x) - f(x_0)}{x - x_0} = \frac{f(x_1) - f(x_0)}{x_1 - x_0} \tag{2}$$

A equação (2) pode ser reorganizada para fornecer:



Descrição gráfica de uma interpolação linear. As áreas hachuradas indicam triângulos semelhantes usados para deduzir a fórmula de interpolação linear.

$$f_1(x) = f(x_0) + \frac{f(x_1) - f(x_0)}{x_1 - x_0} (x - x_0)$$
 (3)

Que é a fórmula da interpolação linear:

A notação f₁(x) indica que esse é um polinômio interpolador de primeiro grau.

O termo:

$$\frac{f(x_1) - f(x_0)}{x_1 - x_0}$$

Além de representar a inclinação da reta ligando os pontos, é uma aproximação por diferenças divididas da primeira derivada.

- Em geral, quanto menor o intervalo entre os pontos dados , melhor a aproximação.
- Conforme o intervalo diminui, uma função contínua será mais bem aproximada por uma reta.

Faça uma estimativa do logaritmo natural de 2 usando uma interpolação linear.

Primeiro, faça o cálculo interpolando entre ln 1=0 e ln 6 = 1,791759.

Então, repita o procedimento, mas use o intervalo menor de ln 1 =0 a ln 4=(1,386294).

Observe que o valor verdadeiro de ln 2 é 0,6931472.

Solução: Usamos a equação (3):

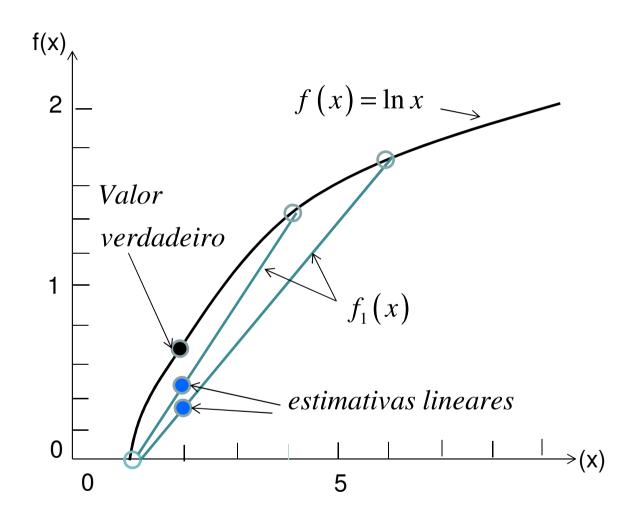
$$f_1(2) = 0 + \frac{1,791759 - 0}{6 - 1}(2 - 1) = 0,3583519$$

O que representa um erro de 48,3%. O uso do intervalo menor de $x_0 = 1$ a $x_1 = 4$ fornece:

$$f_1(2) = 0 + \frac{1,386294 - 0}{4 - 1}(2 - 1) = 0,4620981$$

Logo, o uso do intervalo menor reduz o erro relativo percentual para 33%.

Ambas interpolações são mostradas na figura seguinte.



2 – Interpolação Quadrática

O erro do exemplo anterior resultou de se aproximar por uma curva reta. Consequentemente uma estratégia para melhorar a estimativa é introduzir alguma curvatura na curva ligando os pontos.

Se estiverem disponíveis três pontos, isso pode ser conseguido com um polinômio de segundo grau (quadrático).

Uma fórmula conveniente para este proposito é:

$$f_2(x) = b_0 + b_1(x - x_0) + b_2(x - x_0)(x - x_1)$$
 (4)

A equação (4) é equivalente a ao polinômio geral representado na equação (1). Para verificar isto basta multiplicar os termos de (4)

$$f_2(x) = b_0 + b_1 x - b_1 x_0 + b_2 x^2 + b_2 x_0 x_1 - b_2 x x_0 - b_2 x x_1$$

2 – Interpolação Quadrática

Ou, agrupando os termos:

$$f_2(x) = a_0 + a_1 x + a_2 x^2$$

Onde:

$$a_0 = b_0 - b_1 x_0 + b_2 x_0 x_1$$

 $a_1 = b_1 - b_2 x_0 + b_2 x_1$
 $a_2 = b_2$

Logo, as equações (1) e (4) são formulações alternativas equivalentes do único polinômio de segundo grau ligando os três pontos.

Um procedimento simples pode ser usado para determinar os valores dos coeficientes. Para b_0 , a Equação (4) com $x = x_0$ pode ser usada para calcular

$$b_0 = f\left(x_0\right) \tag{5}$$

2 – Interpolação Quadrática

A equação (5) pode ser substituída na equação (4), a qual pode ser calculada em $x = x_1$ para:

$$b_{1} = \frac{f(x_{1}) - f(x_{0})}{x_{1} - x_{0}}$$
 (6)

Finalmente, as equações (5) e (6) podem ser substituídas na equação (4), a qual pode ser calculada em $x = x_2$ e resolvida (após algumas manipulações algébricas) por:

$$\frac{f(x_2) - f(x_1)}{x_2 - x_1} - \frac{f(x_1) - f(x_0)}{x_1 - x_0}$$

$$b_2 = \frac{x_2 - x_1}{x_2 - x_0} \tag{7}$$

2 – Interpolação Quadrática

Assim como no caso da interpolação linear, b_1 ainda representa a inclinação da reta ligando os pontos x_0 e x_1 . Logo os dois primeiros termos de (4) são equivalentes à interpolação linear x_0 a x_1 .

O último termo, b_2 (x- x_0)(x- x_1) introduz a curvatura de segundo grau.

A equação (4) manifesta uma estrutura que é muito parecida com a expansão em série de Taylor.

Ajuste um polinômio de segundo grau aos três pontos usados no exemplo anterior.

$$x_0 = 1$$
 $f(x_0) = 0$
 $x_1 = 4$ $f(x_1) = 1,386294$
 $x_2 = 6$ $f(x_2) = 1,791759$

Use o polinômio para calcular In 2.

Solução: Aplicando (5), obtém-se.

$$b_0 = f(x_0) \to b_0 = 0$$

A equação (6) fornece:

$$b_1 = \frac{f(x_1) - f(x_0)}{x_1 - x_0} = \frac{1,386294 - 0}{4 - 1} = 0,4620981$$

e a Equação (7) dá:

$$b_2 = \frac{\frac{f(x_2) - f(x_1)}{x_2 - x_1} - \frac{f(x_1) - f(x_0)}{x_1 - x_0}}{x_2 - x_0} = \frac{1,791759 - 1,386294}{6 - 4} - 0,4620981}{6 - 1} = -0,0518731$$

Substituindo esses valores na Equação (4), obtém-se a fórmula quadrática:

$$f_2(x) = 0 + 0,4620981(x-1) - 0,0518731(x-1)(x-4)$$

A qual pode ser calculada em x=2

$$f_2(2) = 0,5658444$$

Que representa um erro relativo de 18,4%. Logo, a curvatura introduzida pela fórmula quadrática melhora a interpolação quando comparada com o resultado obtido usando-se retas.

Forma Geral dos Polinômios Interpoladores de Newton

A análise anterior pode ser generalizada para ajustar um polinômio de grau n a n+1 pontos dados. O polinômio de grau n é:

$$f_n(x) = b_0 + b_1(x - x_0) + \dots + b_n(x - x_0)(x - x_1) \dots (x - x_n)$$
 (8)

Como foi feito anteriormente com as interpolações linear e quadrática, os pontos dados podem ser usados para calcular os coeficientes b_0 , b_1 , ..., b_n . Para um polinômio de grau n, n+1 pontos são necessários: $(x_0, f(x_0)), (x_1, f(x_1)), ..., (x_n, f(x_n))$.

Usamos esses pontos dados e as seguintes equações para calcular os coeficientes:

$$b_{0} = f(x_{0})$$
 (9)

$$b_{1} = f[x_{1}, x_{0}]$$
 (10)

$$b_{2} = f[x_{2}, x_{1}, x_{0}]$$
 (11)

$$\vdots$$

$$b_{n} = f[x_{n}, x_{n-1}, \dots, x_{1}, x_{0}]$$
 (12)

Forma Geral dos Polinômios Interpoladores de Newton

Onde a função com colchetes corresponde a diferenças divididas finitas. Por exemplo, a primeira diferença dividida finita é representada por:

$$f[x_i, x_j] = \frac{f(x_i) - f(x_j)}{x_i - x_j}$$
 (13)

A segunda diferença dividida finita que representa a diferença das duas primeiras diferenças divididas, é expressa em geral por:

$$f[x_i, x_j, x_k] = \frac{f[x_i, x_j] - f[x_j, x_k]}{x_i - x_k}$$
(14)

Analogamente, a n-ésima diferença dividida finita é:

$$f[x_n, x_{n-1}, \dots, x_1, x_0] = \frac{f[x_n, x_{n-1}, \dots, x_1] - f[x_{n-1}, x_{n-2}, \dots, x_0]}{x_n - x_0}$$
(15)

Forma Geral dos Polinômios Interpoladores de Newton

Tais diferenças podem ser usadas para calcular os coeficientes nas Equações (9) a (12), os quais podem ser substituídos na equação (8) para fornecer o seguinte polinômio interpolador:

$$f_{n}(x) = b_{0} + (x - x_{0}) f[x_{1}, x_{0}] + (x - x_{0})(x - x_{1}) f[x_{2}, x_{1}, x_{0}]$$

$$+ \dots + (x - x_{0})(x - x_{1}) \dots (x - x_{n}) f[x_{n}, x_{n-1}, \dots, x_{0}]$$
(16)

Que é denominado Polinômio Interpolador por Diferenças Divididas de Newton.

Observação: Oberve que as equações de (13) a (15) são recursivas. As diferenças de ordem mais alta são calculadas tomando-se diferenças das diferenças de ordem mais baixa. Isso pode ser explorado para implementar um método computacional eficiente.

No exemplo anteiror, dados $x_0 = 1$, $x_1 = 4$ e $x_2 = 6$ foram usados para fazer a estimativa de ln 2 com uma parábola. Agora, adicionando um quarto ponto $[x_3 = 5, f(x_3) = 1,609438]$. Faça uma estimativa de ln 2 com um *polinômio interpolador de Newton* de terceiro grau.

Solução: O polinômio de terceiro grau, a equação (8) com n=3 é:

$$f_3(x) = b_0 + b_1(x - x_0) + b_2(x - x_0)(x - x_1) + b_3(x - x_0)(x - x_1)(x - x_2)$$

As primeiras diferenças divididas para o problema são, equação (13)

$$f[x_1, x_0] = \frac{f(x_1) - f(x_0)}{x_1 - x_0} = \frac{1,386294 - 0}{4 - 1} = 0,4620981$$

$$f[x_2, x_1] = \frac{f(x_2) - f(x_1)}{x_2 - x_1} = \frac{1,791759 - 1,386294}{6 - 4} = 0,2027326$$

$$f[x_3, x_2] = \frac{f(x_3) - f(x_2)}{x_3 - x_2} = \frac{1,609438 - 1,791759}{5 - 6} = 0,1823216$$

As segundas diferenças divididas da equação são , Equação (14).

$$f[x_i, x_j, x_k] = \frac{f[x_i, x_j] - f[x_j, x_k]}{x_i - x_k}$$

$$f[x_2, x_1, x_0] = \frac{0,2027326 - 0,4620981}{6 - 1} = -0,05187311$$

$$f[x_3, x_2, x_1] = \frac{0,1823216 - 0,2027326}{5 - 4} = -0,02041100$$

A terceira diferença dividida é tirada da Equação (15) com n=3.

$$f[x_3, x_2, x_1, x_0] = \frac{f[x_3, x_2, x_1] - f[x_2, x_1, x_0]}{x_3 - x_0}$$

$$f[x_3, x_2, x_1, x_0] = \frac{-0,20041100 - (-0,05187311)}{5 - 1} = 0,007865529$$

Os resultados para $f[x_1, x_0]$, $f[x_2, x_1, x_0]$ e $f[x_3, x_2, x_1, x_0]$ representam os coeficientes b_1 , b_2 e b_3 , respectivamente da equação (8). Junto com $b_0 = f(x_0) = 0.0$.

$$f_3(x) = 0 + 0,4620981(x-1) - 0,05187311(x-1)(x-4)$$

+0,007865529(x-1)(x-4)(x-6)

A equação acima usada para calcular $f_{3}(2)=0,6287686$, que representa um erro relativo de 9,3%.

- 1 Faça uma estimative do logaritmo (base 10) usando interpolação linear.
- a) Interpole entre $\log 8 = 0.9030900 \text{ e } \log 12 = 1.0791812;$
- b) Interpole entre $\log 9 = 0.9542425$ e $\log 11 = 1.0413927$.

Para cada interpolação, calcule o erro relative percentual baseado no valor verdadeiro.

- 2 Ajuste um polinômio interpolador de Newton de Segundo grau para fazer uma estimative de log 10 do exercício 1 em x = 8, 9 e 11. Calcule o erro relativo percentual verdadeiro.
- 3 Ajuste um polinômio interpolador de Newton de terceiro grau usando os dados do exercício 1.
- 4 Repita os exercícios de 1 a 3 usando polinômios de Lagrange.