

# Interpolação polinomial

Formas de fazer a interpolação

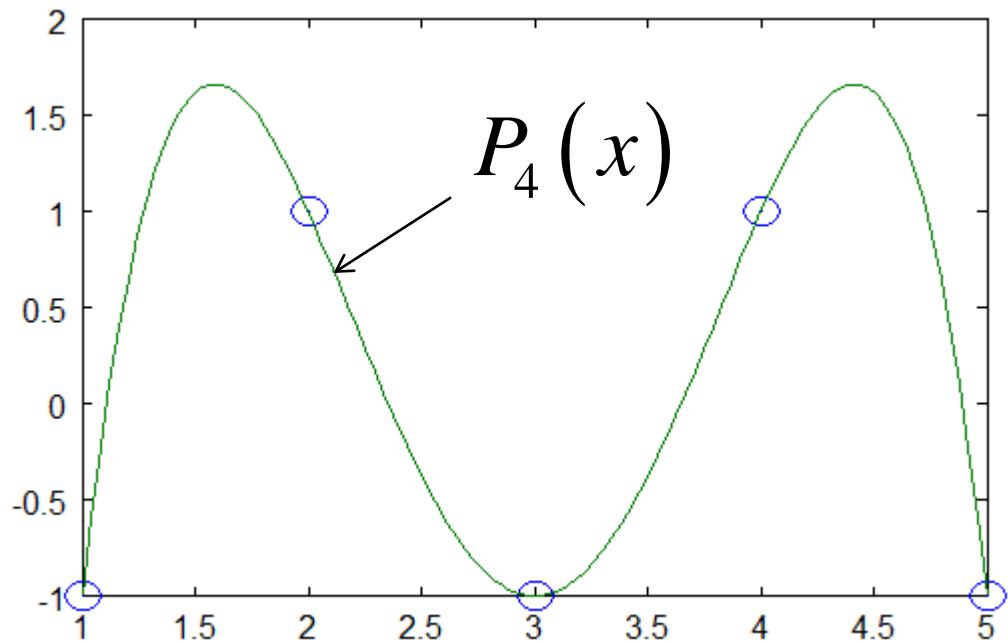
- 1) Resolvendo um sistema linear

# 1. Interpolação resolvendo um sistema linear

- Problema: Dado um conjunto de “n” pontos  $\{x, y\}$ , determinar o polinômio de grau “n-1” que **passa por todos os pontos** do conjunto  $\{x, y\}$ .

Exemplo: 5 pontos

x	y
1	-1
2	1
3	-1
4	1
5	-1



# Como obtemos a equação do polinômio $P_n(x)$ ?

<b>x</b>	<b>y</b>
<b><math>x_0</math></b>	<b><math>y_0</math></b>
<b><math>x_1</math></b>	<b><math>y_1</math></b>
<b><math>x_2</math></b>	<b><math>y_2</math></b>
...	...
<b><math>x_n</math></b>	<b><math>y_n</math></b>

$$P_n(x) = a_0 + a_1x + a_2x^2 + \dots + a_nx^n$$



$$\left\{ \begin{array}{l} (x_0, y_0) \rightarrow y_0 = a_0 + a_1x_0 + a_2x_0^2 + \dots + a_nx_0^n \\ (x_1, y_1) \rightarrow y_1 = a_0 + a_1x_1 + a_2x_1^2 + \dots + a_nx_1^n \\ (x_2, y_2) \rightarrow y_2 = a_0 + a_1x_2 + a_2x_2^2 + \dots + a_nx_2^n \\ \vdots \qquad \vdots \qquad \vdots \\ (x_n, y_n) \rightarrow y_n = a_0 + a_1x_n + a_2x_n^2 + \dots + a_nx_n^n \end{array} \right.$$

Veja que a substituição dos  $n+1$  pontos dá origem a Sistema de “n” equações cuja solução fornece os coeficientes “ai” do polinomio interpolador.

$$\begin{bmatrix} y_0 \\ y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & x_0 & \cdots & x_0^n \\ 1 & x_1 & \cdots & x_1^n \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & x_n & \cdots & x_n^n \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} a_0 \\ a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{bmatrix}$$

# Interpolação: Resolvendo um sistema linear

$$\begin{bmatrix} y_0 \\ y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & x_0 & \cdots & x_0^n \\ 1 & x_1 & \cdots & x_1^n \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & x_n & \cdots & x_n^n \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} a_0 \\ a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{bmatrix}$$


Na forma usual de um sistema linear

$$A\vec{x} = \vec{b}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & x_0 & \cdots & x_0^n \\ 1 & x_1 & \cdots & x_1^n \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & x_n & \cdots & x_n^n \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} a_0 \\ a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{bmatrix}$$

# Cálculo de um polinômio: Forma usual

$$p_n(x) = a_n x^n + a_{n-1} x^{n-1} + \dots + a_2 x^2 + a_1 x + a_0$$

**Obs:** O vetor  $a$  deve ser escrito respeitando a convenção abaixo:

$$\vec{a} = [ \begin{array}{ccccc} a_0 & a_1 & \dots & a_{n-1} & a_n \end{array} ]$$

$\downarrow$        $\downarrow$        $\downarrow$        $\downarrow$

$$\vec{a} = [ a(1) \ a(2) \ \dots \ a(n) \ a(n+1) ]$$

```
function y=polinomio_usual(a,x)
na=length(a);
nx=length(x);
for k=1:nx
    s=0;xi=x(k);
    for i=1:na
        s=s+a(i)*xi^(i-1);
    end
    y(k)=s;
end
plot(x,y)
```

# Programas em octave/matlab

```
function a =interp_via_sistema(x,y)

n=length(x);
for i=1:n
    for j=1:n
        A(i,j)=x(i)^(j-1); %monta
    end
end
b=y'; %transponemos y, usando o apostrofo
%para que b seja vetor coluna

[A1,b1]=eli_gauss(A,b);
a = retrosub(A1,b1);
```

$$A = \begin{bmatrix} 1 & x_0 & \cdots & x_0^n \\ 1 & x_1 & \cdots & x_1^n \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & x_n & \cdots & x_n^n \end{bmatrix}$$

Tendo os coeficientes,  
podemos calcular o  
polinômio para outros  
valores de "x" no  
intervalo  $[x_0, x_n]$ .



```
function y=calcula_poli_usual(a,x)
%função calculo polinomio pelo escalarizado
nx=length(x)
na=length(a)
for k=1:nx
    xi=x(k);
    s=0;
    for i=1:na
        s=s+a(i)*xi^(i-1);
    end
    y(k)=s;
end
```

endfunction

# Roteiro para resolver o sistema usando o método da eliminação gaussiana

```
%roteiro interpolação
```

```
x=[0 1 2 ];  
y=[-1 1 -1];
```

Aqui devemos digitar os dados para interpolar!!!

```
a =interp_via_sistema(x,y);  
  
dx=0.1;  
xi=x(1):dx:x(end);
```

Aqui chamamos a função que retorna os coeficientes do polinômio. Dentro desta função usa-se eliminação gaussiana e pivoteamento!!!

```
yi=calcula_poli_usual(a,xi);  
  
plot(x,y,'ko', xi,yi,'r')  
xlabel('x')  
ylabel('y')  
legend('pontos','polinomio')
```

Aqui calculamos o polinômio com mais pontos, para gerar um curva suave. Usamos dx=0.1, neste exemplo!!!

Aqui geramos o gráfico do polinômio e dos pontos originais!!!

# Roteiro para resolver o sistema usando o método da eliminação gaussiana

```
a =  
-1  
4  
-2
```

O polinomio interpolador é:  
 $P(x) = a_0 + a_1 x + a_2 x^2 + \dots + a_n x^n$

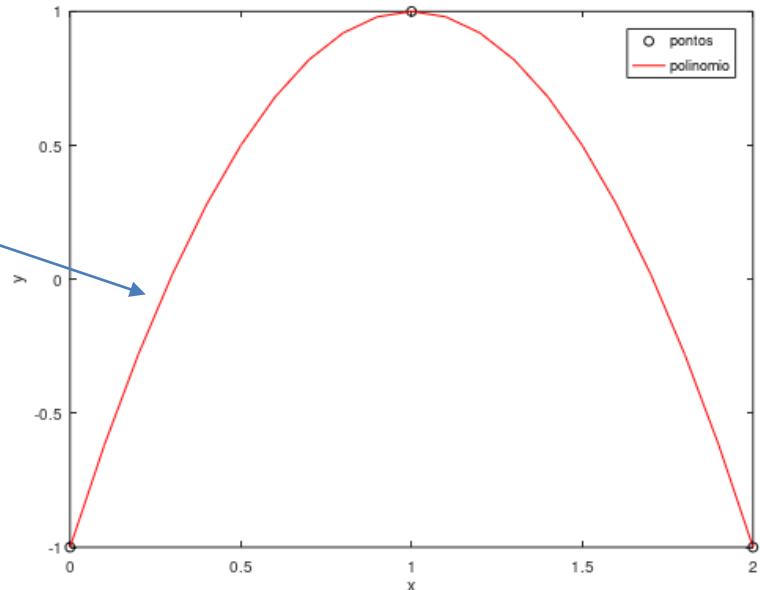
para os pontos fornecidos, os coeficientes do polinomio interpolador são

```
a(0) = -1  
a(1) = 4  
a(2) = -2
```

$$P_2(x) = -1 + 4x - 2x^2$$



$$P_2(x) = a_0 + a_1 x + a_2 x^2$$



# Tarefa

- Nesta semana, os programas serão disponibilizados em formato “.m” (ver arquivo .rar)
- A tarefa consiste em utilizar estes programas para gerar os polinômios interpoladores para os conjuntos de dados no slide seguinte.

# Tarefa

- Gere o gráfico do polinômio interpolador para os pontos dados abaixo. Para cada conjunto de pontos, escreva a expressão matemática do polinômio interpolador correspondente aos pontos dados.
- a)  $x = [0 \ 1 \ 2] ; y = [0 \ 1 \ 0] ;$
- b)  $x = [10 \ 20 \ 30] ; y = [0.2 \ 0.4 \ 0.9] ;$
- c)  $x = [1 \ 2 \ 3 \ 4 \ 5] ; y = [-1 \ 1 \ 0 \ 1 \ -1] ;$