Interpolação polinomial

Irineu Lopes Palhares Junior

FCT/UNESP, irineu.palhares@unesp.br



Conteúdos

Informações sobre os conteúdos

Interpolação polinomial

2 Fórmula de Lagrange

Introdução

Estudar interpolação polinomial é importante por várias razões:

- Aproximação de Funções: A interpolação polinomial é uma técnica fundamental para aproximar funções que não são facilmente tratadas de forma analítica. Isso é útil em diversas áreas da matemática, física, engenharia e ciência computacional, onde é necessário estimar valores intermediários de funções desconhecidas.
- Interpolação de Dados Experimentais: Muitas vezes, temos apenas um conjunto discreto de pontos experimentais e precisamos extrapolar ou interpolar valores intermediários. A interpolação polinomial nos permite preencher esses espaços entre os pontos conhecidos de uma maneira suave e contínua.
- Simplificação de Cálculos: A interpolação polinomial pode simplificar cálculos complexos ao representar uma função complicada por meio de um polinômio mais simples, facilitando assim a análise e manipulação.

Introdução

- Análise Numérica: A interpolação polinomial é uma ferramenta essencial em análise numérica para resolver uma variedade de problemas, incluindo integração numérica, diferenciação numérica e resolução de equações diferenciais.
- Gráficos e Visualização: A interpolação polinomial é útil na criação de gráficos suaves e contínuos a partir de conjuntos de dados discretos. Isso é crucial para visualizar dados de forma compreensível e interpretativa.

Portanto, estudar interpolação polinomial é essencial para entender e aplicar uma variedade de conceitos matemáticos e científicos em diversos campos.

Polinômio de interpolação

O problema geral da interpolação por meio de polinômios consiste em, dados n+1 números (ou pontos) distintos (reais ou complexos) x_0, x_1, \ldots, x_n e n+1 números (reais ou complexos) y_0, y_1, \ldots, y_n , números estes que, em geral, são n+1 valores de uma função y=f(x) em x_0, x_1, \ldots, x_n , determinar-se um polinômio $P_n(x)$ de grau no máximo n tal que:

$$P_n(x_k) = y_k, \quad k = 0, 1, ..., n.$$
 (1)

Vamos mostrar que tal polinômio existe e é único, na hipótese de que os pontos x_0, x_1, \ldots, x_n sejam distintos.

Teorema da existência e unidade do polinômio interpolador

Theorem

Dados n+1 pontos distintos x_0, x_1, \ldots, x_n (reais ou complexos) e n+1 valores y_0, y_1, \ldots, y_n , existe um e só um polinômio $P_n(x)$, de grau menor ou igual a n, tal que:

$$P_n(x_k) = y_k, \quad k = 0, 1, ..., n.$$
 (2)

Para provar este teorema, mostre que a matriz dos coeficientes tem determinante não nulo, garantindo a existência e unicidade de $P_n(x)$.

Definição forma de polinômio de interpolação

Definition

Chama-se polinômio de interpolação de uma função y=f(x) sobre um conjunto de pontos distintos x_0,x_1,\ldots,x_n ao polinômio de grau no máximo n que coincide com f(x) em x_0,x_1,\ldots,x_n . Tal polinômio será designado por $P_n(f;x)$ e, sempre que não causar confusão, simplesmente por $P_n(x)$.

Exemplo

Example

Conhecendo a seguinte tabela:

Tabela 1: Tabela contendo valores de x e f(x).

determinar o polinômio de interpolação para a função definida por este conjunto de pares de pontos.

Observações

- Observe que nos pontos tabelados, o valor do polinômio encontrado e o valor da função devem coincidir. Se os valores forem diferentes, você terá cometido erros de cálculo.
- A determinação do polinômio de interpolação através da solução de sistemas lineares é muito trabalhosa. Além disso, na solução de sistemas lineares pode ocorrer erros de arredondamento, fazendo com que a solução obtida seja irreal. Vamos, por isto, procurar outros métodos para determinação deste polinômio.

Fórmula de Lagrange

Sejam x_0, x_1, \ldots, x_n n+1 pontos distintos. Consideremos para $k=0,1,\ldots,n$ os seguintes polinômios $I_k(x)$ de grau n:

$$I_k(x) = \frac{(x - x_0) \dots (x - x_{k-1})(x - x_{k+1}) \dots (x - x_n)}{(x_k - x_0) \dots (x_k - x_{k-1})(x_k - x_{k+1}) \dots (x_k - x_n)}.$$
 (3)

É fácil verificar que:

$$I_k(x_j) = \delta_{kj} = \begin{cases} 0, & \text{se } k \neq j, \\ 1, & \text{se } k = j. \end{cases}$$

$$\tag{4}$$

Fórmula de Lagrange

De fato, substituindo x por x_k na fórmula de $l_k(x)$, vemos que o númerador e o denominador são exatamente iguais $\Rightarrow l_k(x_k) = 1$. Agora, se substituímos x por x_j , com $j \neq k$, vemos que o numerador anula-se e, assim, $l_k(x_j) = 0$.

Assim, para valores dados: $f_0 = f(x_0)$, $f_1 = f(x_1)$, ..., $f_n = f(x_n)$ de uma função y = f(x), o polinômio:

$$P_n(x) = \sum_{k=0}^n f_k I_k(x)$$

é de grau no máximo n e satisfaz:

$$P_n(x_k) = f(x_k), \ k = 0, 1, \dots, n$$

. Logo, $P_n(x)$, assim definido, é o polinômio de interpolação de f(x) sobre os n+1 pontos distintos x_0, x_1, \ldots, x_n .

48 48 45 45 5 800

Exemplo

Example

Conhecendo a seguinte tabela:

Tabela 2: Tabela contendo valores de x e f(x).

- a) Determine o polinômio interpolador usando a fórmula de Lagrange.
- b) Calcule uma aproximação para f(1), usando o item a).

Exemplo

Example

Dada a tabela:

Tabela 3: Valores de x e e^{3x} .

calcular f(0.25), onde $f(x) = xe^{3x}$ usando polinômio de interpolação do 2° grau.

Resumo

Vimos então que, para obter o valor da função num ponto não tabelado, podemos aproximar a função por seu polinômio de interpolação e através deste ter uma aproximação do valor da função no ponto. Mas se você estiver fazendo um programa para obter o valor aproximado de uma função num ponto através do polinômio de interpolação você pode utilizar o seguinte esquema prático o qual calcula o valor do polinômio de interpolação num ponto (não tabelado) sem determinar a expressão do polinômio.

Cálculo do polinômio de interpolação em um ponto fixo

Consideremos a fórmula de Lagrange e a fórmula dos $I_k(x)$. Fazendo:

$$\pi_{n+1}(x) = (x - x_0)(x - x_1) \dots (x - x_n), \tag{5}$$

podemos escrever:

$$I_k(x) = \frac{\pi_{n+1}(x)}{(x - x_k)\pi'_{n+1}(x_k)},\tag{6}$$

onde: $\pi'_{n+1}(x_k)$ é a derivada de $\pi_{n+1}(x)$ avaliada em $x = x_k$. Primeiramente, calculamos as diferenças:

$$x - x_0$$
 $x_0 - x_1$ $x_0 - x_2$... $x_0 - x_n$
 $x_1 - x_0$ $x - x_1$ $x_1 - x_2$... $x_1 - x_n$
 $x_2 - x_0$ $x_2 - x_1$ $x - x_2$... $x_2 - x_n$
...

 $X_n - X_0$ $X_n - X_1$ $X_n - X_2$... $X - X_n$

◆□▶ ◆□▶ ◆□▶ ◆□▶ ○□ ● りへ○

Cálculo do polinômio de interpolação em um ponto fixo

Denotaremos o produto dos elementos da primeira linha por D_0 , o da segunda por D_1 e assim por diante. Observe que o produto dos elementos da 1^a linha é exatamente o denominador de $l_0(x)$; o produto dos elementos da 2^a linha, o denominador de $l_1(x)$ etc. O produto dos elementos da diagonal principal será, obviamente, $\pi_{n+1}(x)$ e, então, segue que:

$$I_k(x) = \frac{\pi_{n+1}(x)}{D_k}, \quad k = 0, 1, \dots, n$$

. Assim, a fórmula de Lagrange se reduz a:

$$P_n(x) = \pi_{n+1}(x) \sum_{k=0}^n \frac{f_k}{D_k} = \pi_{n+1}(x) \times S,$$

onde $S = \sum_{k=0}^{n} \frac{f_k}{D_k}$.



Exemplo

Example

Aplicar o esquema anterior para calcular f(1), sabendo que:

$$\begin{array}{c|ccccc} x & -1 & 0 & 3 \\ \hline f(x) & 15 & 8 & -1 \\ \end{array}$$

Tabela 4: Tabela contendo valores de x e f(x).

Considere a tabela

Tabela 5: Valores de x e f(x).

- a) Determine o polinômio de interpolação, na forma de Lagrange, sobre todos os pontos.
- b) Calcule f(3.5).
- **2** Construir o polinômio de interpolação, na forma de Lagrange, para a função $y = \sin \pi x$, escolhendo os pontos $x_0 = 0$, $x_1 = \frac{1}{6}$ e $x_2 = \frac{1}{2}$.

A integral elíptica completa é definida por:

$$K(x) = \int_0^{\frac{\pi}{2}} \frac{dx}{\left(1 - \kappa^2 \sin^2 x\right)^{\frac{1}{2}}}$$

Por uma tabela de valores desta integral, encontramos:

$$K(1) = 1.5708, \quad K(2) = 1.5719, \quad K(3) = 1.5739$$

. Determinar K(2.5), usando polinômio de interpolação, na forma de Lagrange, sobre todos os pontos.

• Calcular $e^{3.1}$ usando a fórmula de Lagrange sobre três pontos e a tabela:

Tabela 6: Valores de x e f(x).

- **3** Sabendo-se que $e\approx 2.72$, $\sqrt{e}\approx 1.65$ e que a equação $x-e^x=0$ tem uma raiz em [0,1], determinar o valor desta raiz usando a fórmula de Lagrange sobre três pontos.
- **1** Dar uma outra prova de unicidade do polinômio de interpolação $P_n(f;x)$ de uma função y=f(x) sobre o conjunto de pontos x_0, x_1, \ldots, x_n .

Sugestão: supor a existência de outro polinômio $Q_n(f;x)$ que seja de interpolação para f sobre x_0, x_1, \ldots, x_n e considerar o polinômio:

$$D_n(x) = P_n(f; x) - Q_n(f; x)$$



Erro na Interpolação

Como vimos, o polinômio de interpolação $P_n(x)$ para uma função y = f(x) sobre um conjunto de pontos distintos x_0, x_1, \dots, x_n tem a propriedade

$$P_n(x_k) = f_k, \quad k = 0, 1, \ldots, n$$

. Nos pontos $\bar{x} \neq x_k$ nem sempre é verdade que $P_n(\bar{x}) = f(\bar{x})$. Entretanto, para avaliar f(x) nos pontos $\bar{x} \neq x_k$, $k = 0, 1, \ldots, n$, consideramos $P_n(x)$ como uma aproximação para a função y = f(x) em um intervalo que contenha os pontos x_0, x_1, \ldots, x_n e calculamos $f(\bar{x})$ atavés de $P_n(\bar{x})$. Perguntas que surgem são, por exemplo, as seguintes: é o polinômio de interpolação uma boa aproximação para f(x)? Podemos ter idéia do erro que cometemos quando substituímos f(x) por $P_n(x)$? Estas e outras perguntas são respondidas quando estudamos a teoria do termo do erro. Para isto, introduziremos dois lemas, cujas demonstrações podem ser encontradas em livros de cálculo ou análise matemática.

Teorema de Rolle e Rolle generalizado

Theorem (Teorema de Rolle)

Seja f(x) contínua em [a,b] e diferenciável em cada ponto de (a,b). Se f(a) = f(b), então existe um ponto $x = \xi$, $a < \xi < b$, tal que $f'(\xi) = 0$.

Theorem (Teorema de Rolle generalizado)

Seja $n \ge 2$. Suponhamos que f(x) seja contínua em [a,b] e que $f^{(n-1)}(x)$ exista em cada pontos de (a,b). Suponhamos que $f(x_1) = f(x_2) = \ldots = f(x_n) = 0$ para $a \le x_1 < x_2 < \ldots < x_n \le b$. Então existe um ponto ξ , $x_1 < \xi < x_n$, tal que $f^{(n-1)}(\xi) = 0$.

Teorema do erro na interpolação

Theorem (Teorema do erro na interpolação)

Seja f(x) contínua em [a,b] e suponhamos que $f^{(n+1)}(x)$ exista em cada ponto (a,b). Se $a \le x_0 < x_1 < \ldots < x_n \le b$, então:

$$R_n(x) = f(x) - P_n(x) = \frac{(x - x_0)(x - x_1) \dots (x - x_n)}{(n+1)!} f^{(n+1)}(\xi)$$

, onde $\min\{x,x_0,x_1,,x_n\}\xi < \max\{x,x_0,x_1,\dots,x_n\}$. O ponto ξ depende de x.

Observações

O termo $R_n(x)$ é chamado termo do erro ou erro de truncamento. É o erro que se comete no ponto x quando se substitui a função por seu polinômio de interpolação calculado em x.

A importância deste teorema é mais teórica do que prática, visto que não conseguimos determinar o ponto ξ de tal modo que seja válida a igualdade. Na prática, para estimar o erro cometido ao aproximar o valor da função num ponto por seu polinômio interpolador, utilizamos o corolário apresentado a seguir.

Corollary

Seja $R_n(x) = f(x) - P_n(x)$. Se f(x) e suas derivadas até ordem n+1 são contínuas em [a,b] então:

$$|R_n(x)| \le \frac{|x-x_0||x-x_1|\dots|x-x_n|}{(n+1)!} \max_{a \le t \le b} \{|f^{(n+1)}(t)|\}$$

Exemplo

Example

Dada a tabela

Tabela 7: Valores de x e e^{3x} .

calcular um limitante superior para o erro de truncamento quando avaliamos f(0.25), onde $f(x)=xe^{3x}$, usando polinômio de interpolação do 2^o grau.

Observações

- O número de zeros depois do ponto decimal, no resultado do erro, fornece o número de dígitos significativos corretos que teremos na aproximação.
- Observe que poderíamos ter tomado: $x_0=0.1$, $x_1=0.2$ e $x_3=0.3$. Se tomarmos estes pontos, obtemos que $|R_2(f;x)|\approx 0.0054\approx 5\times 10^{-3}$, o que implica que obteremos duas casas decimais corretas na aproximação. Assim, tanto faz tomarmos um ponto à esquerda e dois à direita de 0.25, ou dois pontos à esquerda e um à direita, que o erro será da mesma ordem de grandeza.

- Seja $f(x) = 7x^5 3x^2 1$.
 - a) Calcular f(x) nos pontos x=0, $x=\pm 1$, $x=\pm 2$ e $x=\pm 3$ (usar o algoritmo de Briot-Ruffini). Construir a seguir a tabela segundo os valores crescentes de x.
 - b) Construir o polinômio de interpolação para esta função sobre os pontos -2, -1, 0 e 1.
 - c) Determinar, pela fórmula do limitante do erro, isto é,

$$|R_n(x)| \le \frac{|x-x_0||x-x_1|\dots|x-x_n|}{(n+1)!} \max_{a \le t \le b} \{|f^{(n+1)}(t)|\}$$

, um limitante superior para o erro de truncamento em $x=-0.5\,\mathrm{e}$ x = 0.5.



Conhecendo-se a tabela

| X | 0.8 | 0.9 | 1.0 | 1.1 | 1.3 | 1.5 |
|-------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|
| cos x | 0.6967 | 0.6216 | 0.5403 | 0.4536 | 0.2675 | 0.0707 |

Tabela 8: Valores de x e $\cos x$.

calcular um limitante superior para o erro de truncamento quando calculamos cos 1.05 usando polinômio de interpolação sobre quatro pontos.

① Um polinômio $P_n(x)$, de grau n, coincide com $f(x) = e^x$ nos pontos: $\frac{0}{n}, \frac{1}{n}, \ldots, \frac{n-1}{n}, \frac{n}{n}$. Qual o menor valor de n que devemos tomar a fim de que se tenha:

$$|e^x - P_n(x)| \le 10^{-6} \text{ para } 0 \le x \le 1$$
?

