

CÁLCULO NUMÉRICO - CIVL0092/PROD0013 - 2017.2

TRABALHO 5

Desenvolva os algoritmos e implemente os programas no MATLAB/OCTAVE/Scilab/etc. para resolver os exercícios abaixo. **NÃO USE** as funções próprias do MATLAB/OCTAVE/Scilab/etc. relacionadas com a interpolação polinomial.

Exercício 1 Determinar o polinômio de quarto grau da função $f(x) = \sqrt{2x} \sin(5\pi x)$ no intervalo $[0,1]$, utilizando os seguintes pontos de interpolação $x = (0,15; 0,4; 0,5; 0,6; 0,75; 0,95)$, com os métodos:

- 1.a) polinômio interpolador padrão (matriz de Vandermonde);
- 1.b) polinômio interpolador de Lagrange;
- 1.c) polinômio interpolador de Newton;
- 1.d) estimar o valor máximo do erro na interpolação polinômio;
- 1.e) qual polinômio interpolador apresenta os melhores resultados.

Exercício 2 Considerando os dados

x	1,4	2,0	2,7	3,2	4,2	4,9
$f(x)$	2	8	14	19	4	-5

Calcule $f(3,8)$ usando:

- 2.a) polinômios interpoladores de Newton de primeiro grau;
- 2.b) polinômios interpoladores de Newton de segundo grau;
- 2.c) polinômios interpoladores de Newton de terceiro grau;
- 2.d) ajuste por curvas splines lineares;
- 2.e) ajuste por curvas splines quadráticas;
- 2.f) ajuste por curvas splines cúbicas;
- 2.g) estimar o valor máximo do erro na interpolação polinomial (2.a), (2.b) e (2.c);

2.h) faça o gráfico dos polinômios obtidos nos itens (2.a) até (2.f). Que interpolação apresenta os melhores resultados.

Escolha a sequência de pontos para fazer sua estimativa de modo a atingir a melhor acurácia possível.

Exercício 3 Desenvolva um algoritmo e implemente um programa no MATLAB/Octave/Scilab /etc. que interpole usando os polinômios de Lagrange. A função deve ter o formato $Y_{Lag} = PoliLagrange(x, y, XLag)$, onde o argumento de entrada x e y são as coordenadas dos pontos pertencente ao conjunto de dados fornecidos e $XLag$ é a coordenada x do ponto a ser interpolado. O argumento de saída Y_{Lag} é o valor interpolado de y em $XLag$.

Exercício 4 Desenvolva um algoritmo e implemente um programa no MATLAB/Octave/Scilab /etc. que interpole usando a forma de Newton. A função deve ter o formato $Y_{Lag} = PoliNewton(x, y, XLag)$, onde o argumento de entrada x e y são as coordenadas dos pontos pertencente ao conjunto de dados fornecidos e $XLag$ é a coordenada x do ponto a ser interpolado. O argumento de saída Y_{Lag} é o valor interpolado de y em $XLag$.

Exercício 5 Com base no seguinte conjunto de dados

x_i	0.2	0.3	0.6	0.9	1.1	1.3	1.4	1.6
y_i	0.050446	0.098426	0.33277	0.72660	1.0972	1.5697	1.8487	2.5015

Estime os valores da função nos pontos $x = 0,25$ e $1,35$, usando:

5.a) o programa *PoliLagrange* desenvolvido no [exercício 3](#);

5.b) o programa *PoliNewton* desenvolvido no [exercício 4](#);

5.c) resolver com as funções do MATLAB/OCTAVE/Scilab/etc. o ajuste de curvas e a interpolação. Justificar a escolha e comparar com o as respostas obtidas no (5.a) e (5.b).

Exercício 6 Considere a função dada pela tabela:

x	1	2	3	4	5
$f(x)$	-2	0	2	5	4

Determinar o polinômio de interpolação usando:

7.a) a fórmula de Newton;

7.b) a fórmula de Newton-Gregory.

Qual são as vantagens do polinômio de interpolação de Newton-Gregory ?

O trabalho deverá ser realizado em grupos de **2 alunos**, não deve superar as **15 páginas** e o formato do mesmo deve seguir o modelo dado no site:

<http://www.amcaonline.org.ar/twiki/bin/view/AMCA/AmcaStyle>

A nota do trabalho levará em conta: (a) desenvolvimento do tema, (b) apresentação escrita do trabalho e (c) implementações computacionais. O trabalho deveram ser de sua própria autoria e não serão avaliados os trabalhos copiados de fontes existentes na literatura ou de semestres passados. O trabalho por grupo deve ser remitido por e-mail em formato digital (*.pdf) para *bonogustavo@gmail.com* com o assunto "*T5_CN_EC/EP_NomeAluno1_ NomeAluno2*". A versão impressa deverá ser entregue unicamente no horário da disciplina de Cálculo Numérico. O trabalho em formato digital deve ser identificado como **T5_CN_NomeAluno1_NomeAluno2.pdf**. e não deve superar os **1,50 MB**.

O PRAZO DE ENTREGA do trabalho é **1 de Novembro de 2017**.