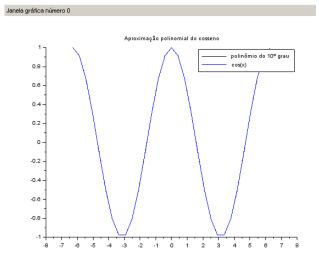
Modelagem Matemática III - Aula Prática 3

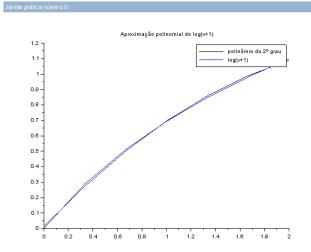
I-4)
$$f(x) = cos(x)$$
 e $[e, d] = [-2\pi, 2\pi]$

$$-->[v,E,x,y] = ajuste_polinomial(cos,-2\pi,2\pi,6)$$

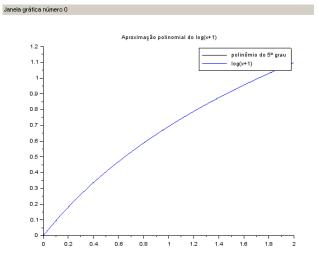
 $-->[v,E,x,y]=ajuste_polinomial(cos,-2\pi,2\pi,10)$



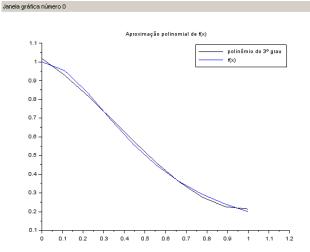
I-4) f(x)=ln(1+x) e [e,d]=[0,2] (a função log_x1 equivale a ln(x+1)) $-->[v,E,x,y]=ajuste_polinomial(log_x1,0,2,2)$



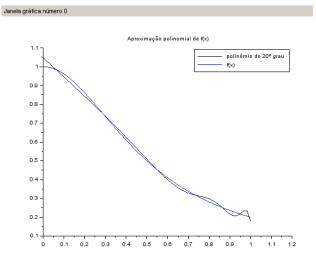
 $-->[v,E,x,y] = ajuste_polinomial(log_x1,0,2,5)$



I-4)
$$f(x)=\frac{1}{1+4x^2}$$
 e $[e,d]=[0,1]$ (a função f_x equivale a $\frac{1}{1+4x^2}$)
$$-->[v,E,x,y]=ajuste_polinomial(f_x,0,1,3)$$



$-->[v,E,x,y]=ajuste_polinomial(f_x,0,1,20)$



II)
$$y = a_1 \times x + a_0$$

$$\begin{cases} a_0 + 5 * a_1 = 2 \\ a_0 + 7 * a_1 = 3.3 \\ a_0 + 8 * a_1 = 4 \\ a_0 + 12 * a_1 = 7.3 \\ a_0 + 13 * a_1 = 7.9 \\ a_0 + 16 * a_1 = 10.1 \end{cases}$$

A partir do sistema, obtemos:

$$Av = b, onde \begin{cases} A = \text{matriz dos coeficientes de } a_0 \in a_1 \\ v = \text{vetor de coordenadas } a_0 \in a_1 \\ b = \text{vetor dos valores de y} \end{cases}$$
 (1)

Esse sistema não tem solução, mas podemos usar uma melhor aproximação, da forma:

$$Av = b', onde \begin{cases} b' = proj_b W \\ W = col(A) \end{cases}$$
 (2)

Para obter v, resolvemos a equação:

$$A^T A v = A^T b$$

Sendo $M=A^TA$ e $k=A^T$, usamos a eliminação gaussiana implementada no Scilab para resolver o sistema:

$$-->v=Gaussian_Elimination_4(M,k)$$

Obtendo:

$$v = \left[\begin{array}{c} -1.8710173 \\ 0.7512476 \end{array} \right]$$

Logo, temos a função: $y=0.7512476\times x-1.8710173$ E, para x=10, temos y=5.6414587

III) Para achar os coeficientes da função $h(t) = h_0 + v_0 t + \frac{gt^2}{2}$, criamos uma função $ajuste_polinomial2$, que ajusta um conjunto de dados relacionados ao invés de uma função. Nesse caso, nossos dados são:

$$x = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \end{bmatrix}$$

$$y = \begin{bmatrix} 107 \\ 110.2 \\ 99.9 \\ 83.7 \end{bmatrix}$$

Aplicando a função, obtemos:

 $-->[v,E,b] = ajuste_polinomial2(x,y,2)$

$$v = \begin{bmatrix} 96\\16.23\\-4.85 \end{bmatrix}$$

Logo
$$h_0 = 96$$
, $v_0 = 16.23$, e $g = -4.85 \times 2 = -9.7$

IV) Nesse exercício, podemos achar uma aproximação linear calculada através do \log dos resultados.

$$y = a \times e^{-bt}$$

$$k = log(y) = log(a) - b \times t$$

$$x = \begin{bmatrix} 0 \\ 1.2 \\ 3 \\ 6 \\ 9 \\ 12 \\ 15 \\ 18 \\ 24 \end{bmatrix}$$

$$k = \begin{bmatrix} log(20) \\ log(12) \\ log(10) \\ log(5.4) \\ log(2.8) \\ log(1.4) \\ log(0.75) \\ log(0.4) \\ log(0.1) \end{bmatrix}$$

Seguindo o mesmo procedimento do item III, aplicamos a função e obtemos:

$$-->[v,E,b,A]=ajuste_polinomial2(x,k,1)$$

$$v = \left[\begin{array}{c} 2.9247906 \\ -0.2153510 \end{array} \right]$$

$$\begin{array}{rcl} k & = & 2.9247906 - 0.2153510 \times t \\ y & = & 18.630325 \times e^{-0.2153510t} \end{array}$$

$$y_{est} = \begin{bmatrix} 18.630325 \\ 14.387639 \\ 9.7643461 \\ 5.1175949 \\ 2.6821844 \\ 1.4057606 \\ 0.7367737 \\ 0.3861507 \\ 0.1060724 \end{bmatrix}$$