Simulação e Modelação Regressão e Interpolação na análise do movimento

Nesta sessão vamos obter informação de um filme sobre o movimento de um corpo através da aplicação do método da regressão ou de interpolação com splines. Começaremos por testar o cálculo de splines e o ajuste de polinómios com casos simples:

PARTE 1

Interpolação polinomial

Passo 1: Considere a sequência de números inteiros maiores que zero e inferiores a 20. Obtenha o valor da função $f(x) = \exp(x/\lambda)$ nesses pontos para $\lambda = 7$. Represente esses pontos num gráfico, representando-os com um círculo vermelho.

Passo 2: Para 100 pontos entre x=-10 e x=30 determine o polinómio interpolador linear, e represente-o a preto na figura anterior. Se xpol forem as abcissas dos 100 pontos onde deseja determinar os valores do polinómio interpolador e se x e y forem os pontos representados no passo anterior, deve usar a instrução:

ypol=interp1(x,y,xpol)

para obter as ordenadas dos pontos obtidas por interpolação.

Compare com o resultado que seria obtido com interpolação cubico, usando a instrução:

ypol1=interp1(x,y,xpol,'cubic')

Represente-os a azul no gráfico anterior. Compare ainda com o resultado que seria obtido com splines, usando a instrução:

ypol2=interp1(x,y,xpol,'spline')

representando estes resultados com outra cor.

Passo 3: Justaponha ainda no mesmo gráfico a função **f(x)** calculada nos pontos de abcissa xpol.

Que pode concluir quanto ao erro do polinómio interpolador e porquê?

Regressão polinomial

Passo 1: Use os pontos utilizados no exemplo anterior para obter o polinómio interpolador para agora determinar o polinómio quadrático que se ajusta a esses pontos por minimização quadrática. Para tal use a instrução polyfit (com a=polyfit(x,y,2)) para calcular os coeficientes a do polinómio de regressão.

Passo 2: Trace, no gráfico anterior, o polinómio de regressão nos 100 pontos onde foi representado o polinómio interpolador.

Onde o ajuste se afasta mais dos valores da função.

PARTE 2

Nesta parte do trabalho o objetivo será o de ler um filme registado em camara lenta, reproduzindo-o na velocidade real. Para tal deve analisar como o centro de massa do atleta se movimenta quando este está completamente no ar, extraindo daí informação sobre o seu movimento como um grave.

Passo 1: Leia o filme em formato .wmv disponibilizado e anote a posição de n em n pontos aproximadamente da posição do centro de massa.

Nota: convém visualizar primeiro o vídeo e alterar este código de forma a registar somente pontos nos 'frames' mais importantes.

Passo 2: Grave os dados num ficheiro.

Passo 3: Determine os coeficientes do polinómio quadrático que melhor se ajusta à evolução das ordenadas do centro de massa ao longo do tempo, e estime dessa forma qual a framerate com que as imagens deveriam ter sido gravadas para obter o valor correto da aceleração da gravidade.

Passo 4: Produza a visualização do video, representando a vermelho a posição do ponto registado. Para tal pode adaptar o codigo em cima, usando as instruções image, hold on, plot e pause para reproduzir o filme.

Aplicação de Splines para descrever o movimento de um atleta

Passo 5: Pretende-se agora obter uma estimativa da velocidade angular máxima do tronco do atleta ao longo do tempo e enquanto este não estiver em contacto com o solo. Para tal repita o procedimento anterior registando duas posições afastadas no tronco. Estabeleça uma forma de estimar a inclinação θ do corpo do ginasta e use splines para estimar o valor do máximo da velocidade angular do corpo do atleta.

Em que altura será esta velocidade máxima? Consegue estabelecer uma correlação entre a posição das pernas e a variação da velocidade angular? Explore este tópico.

Passo 6: Crie um GUI que permita:

- a) Reproduzir o vídeo original e numa figura ao lado, a velocidade angular.
- b) Carregando noutro botão, reproduzir o vídeo com a velocidade original.