



2ª Prova de Cálculo Numérico
Curso: Bacharelado em Ciências da Computação
DAMAT, 2020

Nome: _____

Instruções:

- (i) Em todas as páginas da avaliação a ser resolvida, tem que o nome do aluno no **início** e no **fim** de cada página;
- (ii) A prova deve ser anexada no *Google Classroom* e a mesma deve ser escaneada em boa resolução e **em pdf**. Não serão aceitas imagens separadas do tipo jpg! (use um aplicativo do tipo *CamScanner* para celular);
- (iii) A prova tem que ter **todos os passos apresentados na sala de aula e nas videoaulas**. Resoluções incompletas, apenas apresentando a resposta serão descontadas nota da questão;
- (iv) Não esqueça de **devolver** a atividade no *Google Classroom*;
- (v) O aluno precisará do seu R.A. para fazer sua prova. Os alunos devem fazer a seguinte correspondência entre os dígitos d_i 's e os dígitos de seus R.A's. Por exemplo, um aluno com o R.A. dado por 002173581, deve fazer a seguinte correspondência:

0	0	d_1	d_2	d_3	d_4	d_5	d_6	d_7
0	0	2	1	7	3	5	8	1

Assim, neste exemplo, $d_1 = 2, d_2 = 1, d_3 = 7, \dots, d_7 = 1$ e o aluno deve substituir estes valores nas questões da prova;

- (vi) Se as instruções (i),(ii), (iv) e (v) não forem obedecidas, a prova será anulada.

Do exposto, preencha a tabela abaixo colocando o seu R.A. (**Esta tabela deve estar no início de sua prova juntamente com seu nome**):

0	0	d_1	d_2	d_3	d_4	d_5	d_6	d_7
0	0							

Questões:

- 1 (1,8) Aproxime por uma spline cúbica natural a função dada pela tabela abaixo:

x	$0, d_2 d_6$	$0, d_2 d_6 + 0,05$	$0, d_2 d_6 + 0,10$	$0, d_2 d_6 + 0,15$	$0, d_2 d_6 + 0,20$
$f(x)$	$0,12 + d_3$	$0,16 + d_3$	$0,19 + d_3$	$0,22 + d_3$	$0,25 + d_3$

Avalie a spline em $x = 0, \frac{d_2 d_6}{2} + 0,12$.

- 2 (1,8) Aproxime a função $f(x) = e^{-x^2}$ por uma reta no intervalo $[0, (d_1 + d_4 + .9)]$.

3 (1,8) Dada a tabela

x	$(d_1 + d_6)$	$(d_1 + d_6)+1$	$(d_1 + d_6)+2$	$(d_1 + d_6)+3$	$(d_1 + d_6)+4$	$(d_1 + d_6)+5$	$(d_1 + d_6)+6$
$f(x)$	$-1 +d_3$	α	$5 +d_3$	β	$7 +d_3$	γ	$13+d_3$

calcule α, β e γ , sabendo-se que ela corresponde a um polinômio de grau 3 recorrendo à fórmula de Newton.

4 (1,8) Considere a função $f(x) = e^x + \frac{1}{x+1}$ tabelada como segue:

x	d_7	d_7+1	d_7+2
$f(x)$	$f(d_7)$	$f(d_7 + 1)$	$f(d_7 + 2)$

Obtenha um limitante superior do (usando os pontos da tabela x_0, x_1 e x_2) para $x = d_7 + 0,3$.

5 (1,8) Use a porção dada a seguir de uma tabela de vapor d’água superaquecido em 200 MPa para encontrar o volume correspondente a uma entropia de 6,45 utilizando interpolação inversa com um polinômio de grau por qualquer método admissível:

$v, \text{ m}^3/\text{kg}$	$0, d_1d_2d_3d_4$	$0, d_1d_2d_3d_4 + 27 \times 10^{-3}$	$0, 0, d_1d_2d_3d_4 + 111 \times 10^{-3}$
$s, \text{ KJ}/(\text{kg} \text{ K})$	$6,4147$	$6,5453$	$6,7664$

Sucesso!!!

Formulário

Fórmula Interpolatória de Newton - Grégory

Diferenças Finitas:

	$\Delta^0 f$	$\Delta^1 f$	$\Delta^2 f$	$\Delta^3 f$
x_0	$\Delta^0 f(x_0)$			
x_1	$\Delta^0 f(x_1)$	$\Delta^1 f(x_0)$	$\Delta^2 f(x_0)$	
x_2	$\Delta^0 f(x_2)$	$\Delta^1 f(x_1)$	$\Delta^2 f(x_1)$	$\Delta^3 f(x_0)$
x_3	$\Delta^0 f(x_3)$	$\Delta^1 f(x_2)$		

onde

$$\Delta^r f(x_i) = \Delta^{r-1} f(x_{i+1}) - \Delta^{r-1} f(x_i), r \geq 1.$$
(1)

Polinômio interpolador baseado nas diferenças finitas:

$$\begin{aligned}
 P(x) = & \Delta^0 f(x_0) + (x - x_0) \cdot \frac{\Delta^1 f(x_0)}{1!h^1} \\
 & + (x - x_0) \cdot (x - x_1) \cdot \frac{\Delta^2 f(x_0)}{2!h^2} \\
 & + \dots + (x - x_0) \cdot (x - x_1) \dots (x - x_{n-1}) \cdot \frac{\Delta^n f(x_0)}{n!h^n}.
 \end{aligned}$$
(2)

Spline Cúbica Natural

Neste caso, consideremos $\mu_0 = \mu_n = 0$ e devemos resolver o seguinte sistema de $(n-1)$ equações lineares:

$$\begin{pmatrix} 2(h_0+h_1) & h_1 & & & \\ h_1 & 2(h_1+h_2) & h_2 & & \\ & h_2 & 2(h_2+h_3) & h_3 & \\ & & \ddots & \ddots & \ddots \\ 0 & & & h_{n-2} & 2(h_{n-2}+h_{n-1}) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \mu_1 \\ \mu_2 \\ \mu_3 \\ \vdots \\ \mu_{n-1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_1 - b_0 \\ b_2 - b_1 \\ b_3 - b_2 \\ \vdots \\ b_{n-1} - b_{n-2} \end{pmatrix} \quad (3)$$

com

$$b_i = 6 \left(\frac{y_{i+1} - y_i}{h_i} \right).$$

Os n polinômios de interpolação por spline para $i = 0, 1, \dots, n-1$ são:

$$p_i(x) = y_i + \alpha_i (x - x_i) + \beta_i (x - x_i)^2 + \gamma_i (x - x_i)^3 \quad (4)$$

onde

$$\alpha_i = \frac{y_{i+1} - y_i}{h_i} - \frac{\mu_{i+1}}{6} h_i - \frac{\mu_i}{3} h_i \quad (5)$$

$$\beta_i = \frac{\mu_i}{2} \quad (6)$$

$$\gamma_i = \frac{\mu_{i+1} - \mu_i}{6 h_i}. \quad (7)$$

Método dos Mínimos Quadrados: Caso Contínuo

Dada a função

$$g(x) = \alpha_1 g_1(x) + \alpha_2 g_2(x) + \dots + \alpha_n g_n(x),$$

devemos resolver o seguinte sistema

$$\begin{pmatrix} \langle g_1, g_1 \rangle & \langle g_1, g_2 \rangle & \cdots & \langle g_1, g_n \rangle \\ \langle g_2, g_1 \rangle & \langle g_2, g_2 \rangle & \cdots & \langle g_2, g_n \rangle \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \langle g_n, g_1 \rangle & \langle g_n, g_2 \rangle & \cdots & \langle g_n, g_n \rangle \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \\ \vdots \\ \alpha_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \langle g_1, f \rangle \\ \langle g_2, f \rangle \\ \vdots \\ \langle g_n, f \rangle \end{pmatrix} \quad (8)$$

cujo produto interno é definido como

$$\langle f(x), g(x) \rangle = \int_a^b f(x) g(x) dx. \quad (9)$$

Fórmula Interpolatória de Newton

Diferenças Divididas

Ordem 2	$f[x_0, x_1, x_2] = \frac{f[x_1, x_2] - f[x_0, x_1]}{x_2 - x_0}$ $f[x_1, x_2, x_3] = \frac{f[x_2, x_3] - f[x_1, x_2]}{x_3 - x_1}$
Ordem 1	$f[x_0, x_1] = \frac{f[x_1] - f[x_0]}{x_1 - x_0}$ $f[x_1, x_2] = \frac{f[x_2] - f[x_1]}{x_2 - x_1}$ $f[x_2, x_3] = \frac{f[x_3] - f[x_2]}{x_3 - x_2}$
Ordem 0	$f[x_0]$ $f[x_1]$ $f[x_2]$ $f[x_3]$
x	x_0 x_1 x_2 x_3

Polinômio interpolador baseado nas diferenças divididas:

$$P(x) = f[x_0] + (x - x_0) f[x_0, x_1] + (x - x_0)(x - x_1) f[x_0, x_1, x_2] + \dots + (x - x_0)(x - x_1) \dots (x - x_{n-1}) f[x_0, x_1, \dots, x_n] \quad (10)$$

Estimativa do erro

$$|E(x)| \leq \frac{|(x - x_0) \cdot (x - x_1) \cdot (x - x_2) \cdots (x - x_n)| M}{(n+1)!}, \quad (11)$$

onde

$$M = \max \left\{ |f^{(n+1)}(\xi)|; \xi \in [x_0, x_n] \right\}.$$