

Ministério da Educação

Universidade Federal dos Vales do Jequitinhonha e Mucuri Faculdade de Ciências Sociais, Aplicadas e Exatas - FACSAE

Departamento de Ciências Exatas - DCEX

Disciplina: Cálculo Numérico
Prof.: Luiz C. M. de Aquino



Lista de Exercícios V

1. Seja uma função f da qual são conhecidos os valores descritos na tabela abaixo.

Determine o polinômio p que interpola f utilizando três maneiras:

- (a) resolvendo o sistema formado pelas equações $p(x_i) = f(x_i)$;
- (b) escrevendo p na Forma de Lagrange;
- (c) escrevendo p na Forma de Newton.
- 2. Seja p o polinômio na Forma de Lagrange que interpola os pontos $(x_0, y_0), (x_1, y_1), \ldots, (x_n, y_n)$. Vamos definir o polinômio

$$q(x) = \prod_{i=0}^{n} (x - x_i).$$

Prove que p pode ser escrito no seguinte formato:

$$p(x) = \sum_{i=0}^{n} \frac{q(x)}{(x - x_i)q'(x_i)} y_i.$$

- 3. Seja uma função f da qual são conhecidos os pontos $(x_0, f(x_0))$ e $(x_1, f(x_1))$. Considere que L(x) seja o polinômio na Forma de Lagrange que interpola f. Além disso, considere que N(x) seja o polinômio na Forma de Newton que interpola f. Prove que L(x) e N(x) representam um mesmo polinômio.
- 4. Considere uma função f da qual são conhecidos os seguintes pontos:

- (a) Faça um esboço desses pontos no plano cartesiano. A partir desse esboço, analise qual o grau do polinômio que parece se ajustar a estes pontos.
- (b) Utilize o Método dos Mínimos Quadrados para determinar o polinômio que melhor se ajusta a estes pontos (considerando o grau analisado no item (a)).
- 5. Sobre certa função f são conhecidos os pontos $(x_k, f(x_k))$, com k = 0, 1, 2, ..., n. Suponha que seja aplicado o Método dos Mínimos Quadrados para determinar a função $\phi(x) = ag_1(x) + bg_2(x)$ que melhor se ajusta a f. Deduza que os coeficientes a e b são a solução do sistema de equações:

$$\begin{cases} c_{11}a + c_{12}b = d_1 \\ c_{21}a + c_{22}b = d_2 \end{cases},$$

onde
$$c_{ij} = \sum_{k=0}^{n} g_i(x_k)g_j(x_k)$$
 e $d_i = \sum_{k=0}^{n} g_i(x_k)f(x_k)$.

6. Considere os polinômios:

$$p_0(x) = 1; p_1(x) = x; p_2(x) = \frac{1}{2}(3x^2 - 1).$$

- (a) Verifique que $\int_{-1}^{1} p_i(x) p_j(x) dx = 0$, sempre que $i \neq j$.
- (b) Utilize o Método dos Mínimos Quadrados para determinar $\phi(x) = a_0 p_0(x) + a_1 p_1(x) + a_2 p_2(x)$ que melhor se ajusta a função definida por $f(x) = \left(x \frac{1}{2}\right)^4$ no intervalo [-1, 1].
- 7. Considere a função definida por $g_k(x) = \text{sen}(k\pi x)$, onde $k \in \mathbb{N}^*$.
 - (a) Prove que $\int_{-1}^{1} g_i(x)g_j(x) dx = \begin{cases} 1, & i = j \\ 0, & i \neq j \end{cases}$
 - (b) Utilize o Método dos Mínimos Quadrados para determinar $\phi(x) = \sum_{k=1}^{4} a_k g_k(x)$ que melhor se ajusta a função definida por f(x) = x no intervalo [-1; 1].
- 8. Utilizando o Método dos Mínimos Quadrados, deseja-se determinar a reta y = ax + b que melhor se ajusta aos pontos $(x_1, y_1), (x_2, y_2), \ldots, (x_n, y_n)$. Prove que:

$$a = \frac{n\sum(x_iy_i) - \sum x_i\sum y_i}{n\sum x_i^2 - \left(\sum x_i\right)^2},$$

$$b = \frac{\sum y_i \sum x_i^2 - \sum x_i \sum (x_i y_i)}{n \sum x_i^2 - \left(\sum x_i\right)^2},$$

onde em cada somatório temos i = 1, 2, ..., n.

Gabarito

[1] (a)
$$p(x) = x^3 - x^2 + 2$$
 (b) $p(x) = -\frac{8}{3}(x - 1, 5)(x - 2)(x - 2, 5) + \frac{25}{2}(x - 1)(x - 2)(x - 2, 5) - 24(x - 1)(x - 1, 5)(x - 2, 5) + \frac{91}{6}(x - 1)(x - 1, 5)(x - 2)$ (c) $p(x) = 2 + \frac{9}{4}(x - 1) + \frac{7}{2}(x - 1)(x - 1, 5) + (x - 1)(x - 1, 5)(x - 2)$ [2] Sugestão: Comece justificando que $\frac{q(x)}{(x - x_i)}$, para $x \neq x_i$, é o mesmo que $\prod_{k=0, k\neq i}^n (x - x_k)$. Em seguida, justifique que $q'(x_i) = \prod_{k=0, k\neq i}^n (x_i - x_k)$. [3] Sugestão: Determine as expressões para $L(x)$ e $N(x)$. Em seguida, arrume essas expressões de tal modo que possamos concluir a identidade $L(x) = N(x)$. [4] (a) Grau 2. (b) $\phi(x) = 1,3815x^2 - 1,9159x + 0,87686$. [5] Sugestão: Defina $D(a,b) = \sum_{i=0}^n [f(x_i) - \phi(x_i)]^2$.

Em seguida, analise o sistema $\begin{cases} \frac{\partial D}{\partial a} = 0 \\ \frac{\partial D}{\partial b} = 0 \end{cases} . \quad \textbf{[6]} \ (a) \int_{-1}^{1} p_0(x) p_0(x) \, dx = 2, \int_{-1}^{1} p_0(x) p_1(x) \, dx = 0, \\ \frac{\partial D}{\partial b} = 0 \end{cases} . \quad \textbf{[6]} \ (a) \int_{-1}^{1} p_0(x) p_0(x) \, dx = 2, \int_{-1}^{1} p_0(x) p_1(x) \, dx = 0, \\ \int_{-1}^{1} p_0(x) p_2(x) \, dx = 0, \int_{-1}^{1} p_1(x) p_1(x) \, dx = \frac{2}{3}, \int_{-1}^{1} p_1(x) p_2(x) \, dx = 0, \int_{-1}^{1} p_2(x) p_2(x) \, dx = \frac{2}{5}. \quad \textbf{(b)} \ \phi(x) = \frac{13}{560} - \frac{17}{10} x + \frac{33}{14} x^2. \quad \textbf{[7]} \ (a) \text{ Sugestão: caso } i = j, \text{ use a identidade trigonométrica sen} ^2 \alpha = \frac{1}{2} (1 - \cos 2\alpha); \\ \cos i \neq j, \text{ use a identidade sen} \alpha \text{ sen} \beta = \frac{1}{2} [\cos(\alpha - \beta) - \cos(\alpha + \beta)]; \text{ em ambos os casos, lembre-se que sen} \\ \sin(k\pi) = 0 \text{ quando } k \in \mathbb{Z}. \quad \textbf{(b)} \ \phi(x) = \frac{2}{\pi} \text{ sen} \ (\pi x) - \frac{1}{\pi} \text{ sen} \ (2\pi x) + \frac{2}{3\pi} \text{ sen} \ (3\pi x) - \frac{1}{2\pi} \text{ sen} \ (4\pi x). \quad \textbf{[8]} \\ \text{Sugestão: Resolva o sistema deduzido no exercício [5] considerando} \\ g_1(x) = x, \ g_2(x) = 1, \ y_k = f(x_k), \\ k = 1, 2, \ldots, n. \end{cases}$