Dobrý den

dneska uděláme první část aproximací, jmenovitě interpolace.

Zadání úkolu na tento týden je na konci textu, deadline 5. 4. 2020.

Langrangeův interpolační polynom.

Teorie z přednášek:

http://kfe.fjfi.cvut.cz/~limpouch/numet/aprox.pdf

Dovysvětlující text:

http://kfe.fjfi.cvut.cz/~matysma4/nme/cv05/lintpol.pdf

Máme body $x_0, x_1, x_2 \dots x_n$ (tj. n+1 bodů)

a chceme je proložit polynomem stupně nejvýše *n* abychom prošly všemi těmito body.

Skript:

http://kfe.fjfi.cvut.cz/~matysma4/nme/cv05/lagrange.m

Skript má 4 části:

4-10) připravíme si matlabovskou funkci která zavolá funkci kterou bychom chtěli interpolovat (zkuste si pak odkomentovat ostatní funkce a spustit).

12-22) vlastní funkce počítající Lagrangeův polynom.

K té se vrátíme při použití

25-29) Nastavení parametrů

- jsme v oblasti <-10 ; 10> a známe tam 1001 bodů. Nebudeme interpolovat polynomem stupně 1000 → výpočetně náročné, ale zkusíme polynomy do stupně n=26. Polynom tedy bude procházet postupně jedním bodem, dvěma body, třemi body atd. S postupnou zvětšující se přesností.
- 31-72) Hlavní for cyklus kde postupně zkusíme funkci interpolovat s interpolačním polynomem vzrůstajícího stupně.
- -Tento skript využívá *waitforbuttonpress* na řádku 70, takže po spuštění klikejte do obrázku / mačkejte libovolnou klávesu a budete mít animaci vývoje interpolace když budeme zvyšovat stupeň interpolačního polynomu.
- 32) Vybereme vhodné reprezentativní body v ekvidistantní vzdálenosti. V prvním kroku chceme jeden bodu v půlce oblasti tj. v (b-a)/2, pak bychom chtěli 2 body v 1/3 a 2/3, pak 3 body v 1/4,2/4, 3/4 atd.
- 34-39) Připravíme si ekvidistantní body v oblasti, které budeme používat a korespondující hodnoty funkce v těchto bodech.
- 41-44) Budeme chtít interpolační polynom který projde všemi vybranými body, chceme ale i jeho hodnoty ve všech 1001 zadaných bodech, tj. I tam kde neprochází.

Na řádku 43 voláme eL(k) = Lagr(cx(k),xx,val,i); Proto je až zde dobré dovysvětlit řádky 12-22)

Máme 1001 bodů v oblasti <10,10> uložené v cx = a : (b-a)/1000 : b

Projdeme všechny tyto body přes k=1:1001

Do funkce Lagr dáme parametry:

p1 -> $cx(k) \rightarrow tj$. Daný bod ve kterém chceme interpolaci udělat

 $p2 \rightarrow xx \rightarrow vektor vybraných n bodů kterými prochází L. polynom; řádek$

p3 → val → vektor hodnot funkce v těchto bodech

p4 → i → stupeň interpolačního polynomu (velký for cyklus 31-72)

Zpátky do řádků 12-22)

Chceme součet jednotlivých polynomů v jednom bodu x1. \rightarrow chceme sumu \rightarrow standardní postup z předchozích cvik, připravíme a vynulujeme proměnnou kterou dále navyšujeme. tj. 13) y=0;

14-21) for cyklus kde přičteme všechny polynomy

15) v jednom bodě jednotlivý polynom prochází a v ostatním je 0 → vybereme ty ostatní body logická operace ~= nerovná se

v matlabu lze provézt takhle vektorově

zkuste si třeba porovnat příkazem

1:5~=2 → vybere jen prvky kde se nerovná 2

20) vlastní výpočet polynomu → přepsání rovnice Obecný tvar ze strany 2 dokumentu http://kfe.fjfi.cvut.cz/~matysma4/nme/cv05/lintpol.pdf

zde jsme použili funkci produkt *prod* pro přenásobení jednotlivých prvků daného vektoru zkuste si třeba

```
a = 1

b=2:4

prod(b-a) \rightarrow (2-1)*(3-1)*(4-1)= 1*2*3=6
```

57-70) Už jen připravíme vykreslení.

Připravíme si 2 grafy – subplot(2,1,1) a subplot(2,1,1) → říkáme že chceme 2 řádky, 1 sloupec a pak je index jednotlivého obrázku

V prvním grafu subplot(2,1,1) jen vykreslíme původní funkci a naši interpolaci (červeně) zavoláme hold on / hold off aby se nám nepřepsal předchozí plot a uděláme kolečka pro body které jsme použili pro interpolační polynom – řádek 61

V druhém grafu vykreslíme chybu naší interpolace v jednotlivých bodech: *funkce(cx)-eL* vypíšeme do obrázku také normu rozdílu pro celou oblast *norm(funkce(cx2)-eL2)*

Jak již bylo zmíněno funkcí *waitforbuttonpress*; ve for cyklu si můžete udělat jednoduchou animaci kde program čeká na vaše kliknutí

Kdyby náhodou nešlo vypnout tak v Matlabu funguje CTRL+ C při běžícím programu jako příkaz pro ukončení programu

přikazem close (close all) můžete zavřít (všechna) okna grafů.

Vidíme že pro takhle pěknou funkci nám to celkem hezky aproximuje už polynom stupně 5. Zkuste si i ostatní funkce → postupně zakomentujte a odkomentujte před připravené funkce na řádcích 5-9 (nebo si můžete vymyslet vlastní…).

Dané funkce reprezentují některé problematické případy, zkuste si rozmyslet proč jsou jednotlivé případy problematické a použití tohoto typu aproximace není pro ně moc vhodné.

Doporučuju opět i video od Dominiky Mašlárové na tvorbu jednoduchého Lagrangeova polynomu: https://www.youtube.com/watch?v=Sg9d-pg1BWQ

Můžete se i podívat na naprogramování Nevillova algoritmu, který standardně na cvičeních nedělám, ale znáte ho z přednášky.

https://www.youtube.com/watch?v=nFNhnpuQQvo

Ukázali jsme si, že použití Lagrangeova polynomu je vhodné jen pro některé funkce a malý počet bodů. Uděláme si tedy ještě interpolace funkce po částech. Tj. chceme odhadnout hodnotu pomocí dvou (či více) nejbližších okolních známých bodů.

Přečtěte si prosím připravený text:

http://kfe.fjfi.cvut.cz/~matysma4/nme/cv05/kubspline.pdf

Dále si projdeme skript:

http://kfe.fjfi.cvut.cz/~matysma4/nme/cv05/kubspline.m

Uložte si do stejné složky jako skript i vstupní data: http://kfe.fjfi.cvut.cz/~matysma4/nme/cv05/spline.dat

Máme zadaných 20 bodů a chtěli bychom udělat interpolaci na dalších 100 bodů → řádky 3 − 9)

14-22) → připravíme si prázdné kontejnery

- z toho *rho* a *mu* použijeme pro výpočet soustavy s tridiagonální maticí viz cvičení č. 3

24-30) → přepis úplně poslední rovnice na straně 3 v souboru : http://kfe.fjfi.cvut.cz/~matysma4/nme/cv05/kubspline.pdf

f odpovídá pravé straně, pořadí *c,a,b* je naschvál, tento zápis odpovídá tridiagonální matici. V zápisu pak odpovídá vůči bodu *x(i)* kde se požaduje spojitost první derivace:

```
x1 \rightarrow x(i)

x0 je o bod míň tj. x(i-1)

x2 je o bod dále, tj x(i+1)

obdobně pro y
```

V Matlabu ... slouží pro pokračování v příkazu na další řádek 3 tečky ... to je použito u f na řádkách 28-29)

32-39) je použití zpětného běhu pro řešení této soustavy s tridiagonální maticí → to jsme si ukázali ve 3tím cvičení, tak to zkopírujeme ze souboru http://kfe.fjfi.cvut.cz/~matysma4/nme/cv03/tridiagmat.m

Teď máme pro zadané body: x,y a y", takže všechno co potřebujeme pro spline a chceme ho udělat pro bodu = 100;

Chtěli bychom na 100 bodech mezi x1 a xn (interpolujeme \rightarrow musíme zůstat v známém rozsahu), takže si připravíme krok pro ekvidistantní body \rightarrow řádek 45

46-47) připravíme si ty body a kontejner pro funkční hodnoty které hledáme pomocí interpolace.

Bacha:

```
x \rightarrow \text{známé zadané body } 20 \rightarrow \text{indexujeme přes j}
xn \rightarrow \text{neznámé body které získáváme interpolací } 100 \rightarrow \text{indexujeme přes i}
```

51-57) Chceme najít nejbližší *x*(*j*) body okolo bodu *xn*(*i*) který hledáme takže jdeme od prvního *x* bodu doprava dokud je menší než *xn*(*i*) který hledáme 53) ukončíme while cyklus kdybychom došli nakonec

55) skočí o jeden doprava, v dalším kole cyklu ale zjistíme že jsme už za bodem, skončí while cyklus tak se na řádku 57) vrátíme o jeden doleva →

index j odpovídá nejbližšímu bodu nalevo od xn(i), které hledáme a index j+1 bodu napravo tj. x(j+1) je okrajový bod x2 a x(j) okrajový bod x1 v rovnicích 3a) 3b) a naše xn(i) odpovídá hledanému x v týž rovnicích

60-63) pak pouze přepíšeme tyto rovnice (3a,3b) podle stejného klíče

dále vypočteme hodnotu interpolačního splinu 66) podle rovnice 2) kde *y2* jsou naše druhé derivace které jsme hledali z tridiagonální matice.

70 – 73) vykreslíme celou interpolaci a červenými křížky zadané body.

Poslední co si teď probereme je aproximace derivace - odvození aproximace metodou vyššího řádu přesnosti

Pokud jste si stáhli soubory dopředu stáhněte si prosím znovu soubor http://kfe.fjfi.cvut.cz/~matysma4/nme/cv05/aproxder-b.pdf verzi b, opravil jsem tam jednu chybějící 2ku.

Text si prosím projděte je to celkem přímočaré ale nebojte se zeptat kdyby v tom byli nějaké nejasnosti, kdyžtak si to můžeme projít i nějak hromadně přes videokonferenci.

Jen možná připomenu co se děje v přechodu z rovnice 1 na rovnici 2. Funguje tu takový to porovnávání koeficientů. Máme koeficienty (f_0, f_0 , f_0

$$0 * f_0 + 1 * f_0' + 0 * f_0'' + 0 * f_0''' + 0 * f_0''''$$

a na pravé straně jsme to uspořádali abychom měli taky

$$= [...]*f_0 + [...]*f_0" + [...]*f_0" + [...]*f_0"" + [...]*f_0""$$

kde v každém [...] máme kombinaci ABCDE kterou pak v rovnici 2 zapíšeme do řádků do matice a chceme řešit soustavu pro neznámé ABCDE.

Pro koeficient f_0 ' máme v rovnici 1) ještě před [...] přenásobeno *h proto to převedeme na druhou stranu a v pravé straně rovnice 2) pak máme na druhé pozici 1/h.

Pro druhou derivaci to pak funguje stejně ale řešíme soustavu pro f_0 " která má před sebou v rovnici 1) h^2 /2

Tímto postupem jsme získali diferenciální schéma pro aproximaci derivace. Výslednou rovnici (pod rovnicí 2)) pak můžeme implementovat například do skriptu ze druhého cvičení kde jsme si ukazovali metody prvního a druhého řádu

http://kfe.fjfi.cvut.cz/~matysma4/nme/cv02/chyba metody.m

řešení je pak na

http://kfe.fjfi.cvut.cz/~matysma4/nme/cv05/derivace.m

jmenovitě řádky 20-22) kde f(x) odpovídá f0 v textu (které tam není) a poté

```
\begin{array}{ll} f(x-2h) & \rightarrow f-2 \\ f(x-h) & \rightarrow f-1 \\ f(x+h) & \rightarrow f1 \\ f(x+2h) & \rightarrow f2 \end{array}
```

Úkol na tento týden – zopakujte si Taylorův rozvoj, který se používá pro odvozování těchto schémat a určení řádu metody. Většina z vás ho nějak bude mít na zkoušce a je potřeba abyste ho uměli používat.

Opište na papír obecný vzorec Taylorova rozvoje f(x+h) ze souboru http://kfe.fjfi.cvut.cz/~matysma4/nme/cv05/aproxder_b.pdf

a poté napište rozvoje pro:

f(x + 1/2 * h)

f(x - 1/2 * h)

f(x - 3 * h)

Se zanedbáním členů s O(h^5) stejně jako v textu, s použitím faktoriálů atd.

Můžete si to zkontrolovat třeba na https://www.wolframalpha.com/

(kde vám to ale rozepíše faktoriály), ale zkuste si to sami, ať to umíte používat, bude se vám to ještě hodit.

To mi prosím **vyfot'te/naskenujte a pošlete** opět na <u>NMEcvMM@seznam.cz</u> s cv5 a vaším příjmením v předmětu.

Deadline je příští neděle **5. 4. 2020**. Připomínám, že za včasné odevzdání je vám uznána docházka za dané cvičení a za včasné odevzdání všech úkolů vám bude odpuštěna velká závěrečná úloha. Využijte toho prosím.