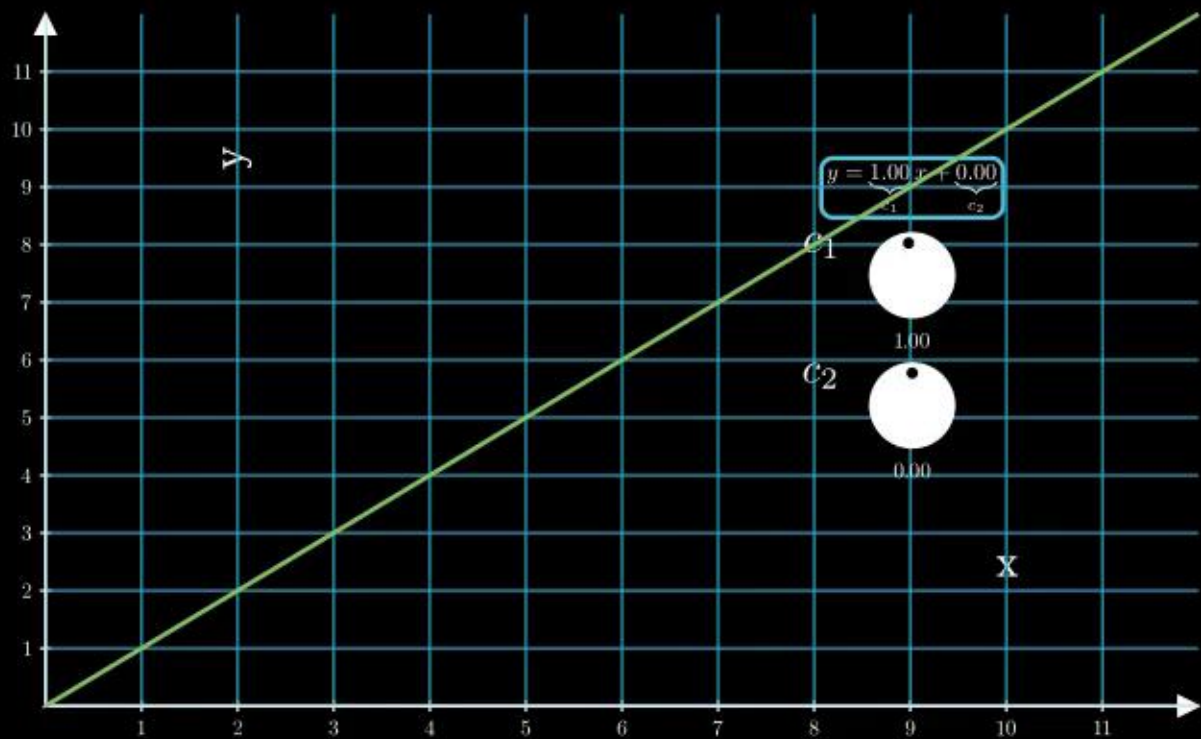


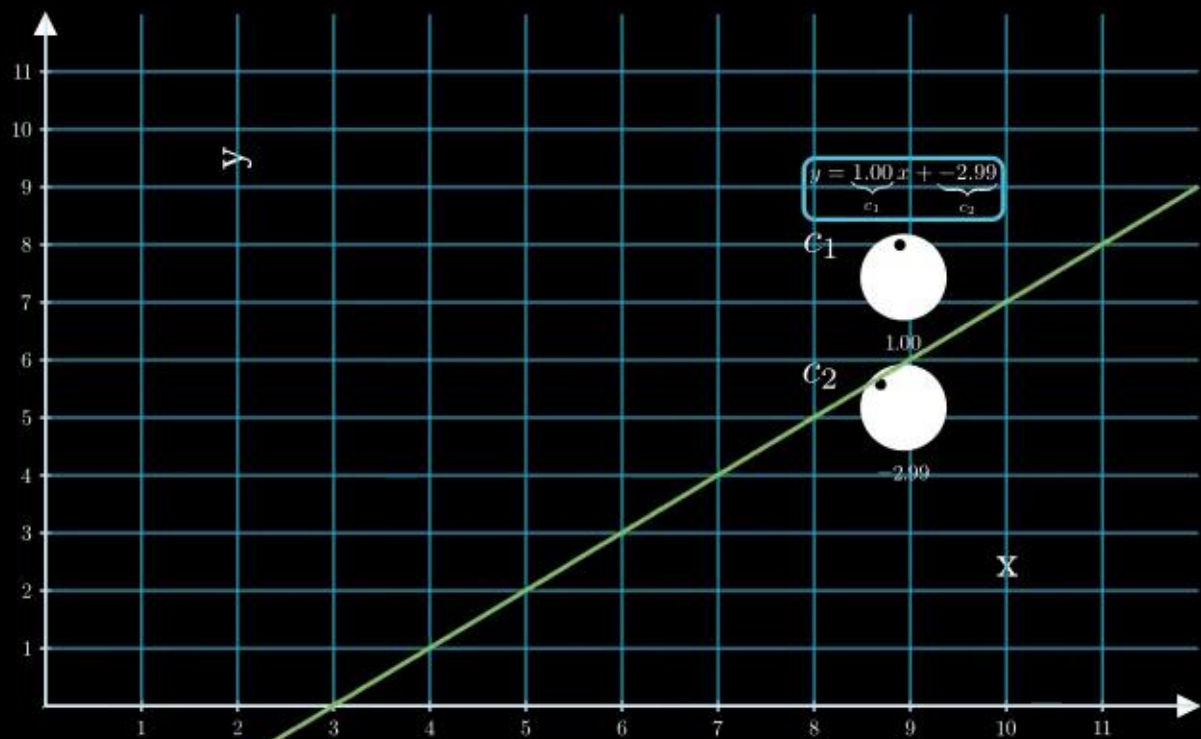
Polynominterpolation

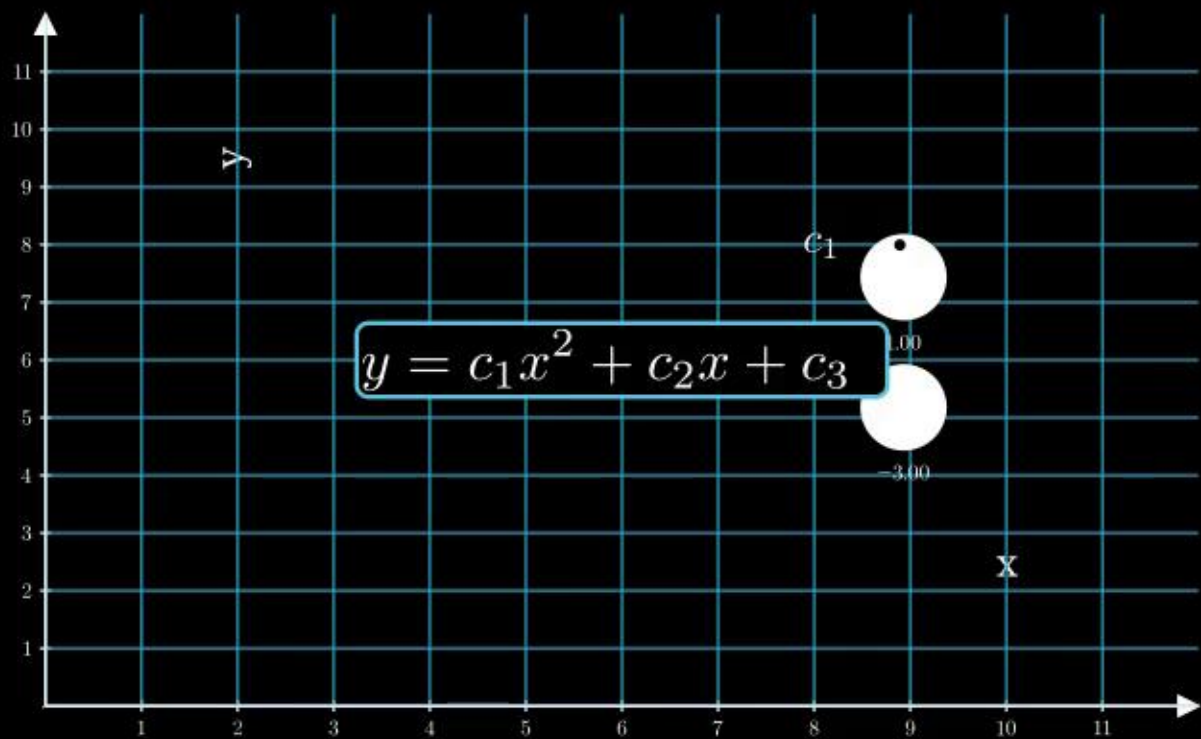
Lektion X

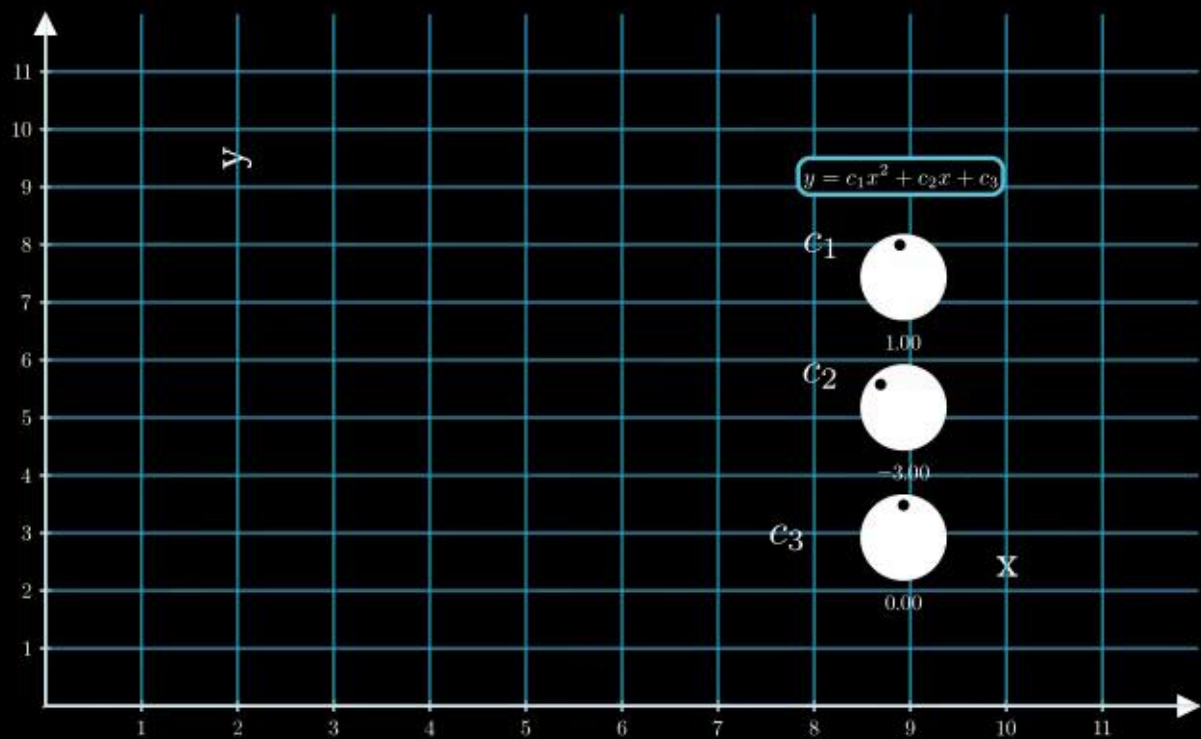
$$y = kx + m$$

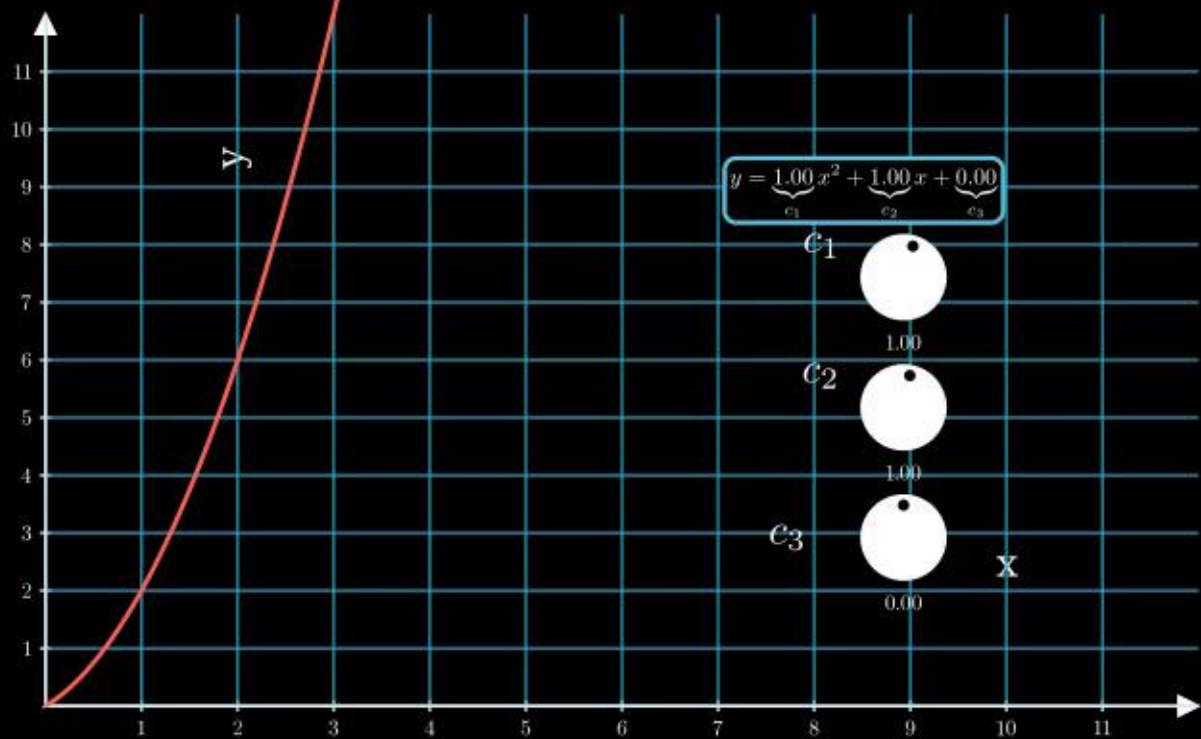
$$y = c_1x + c_2$$

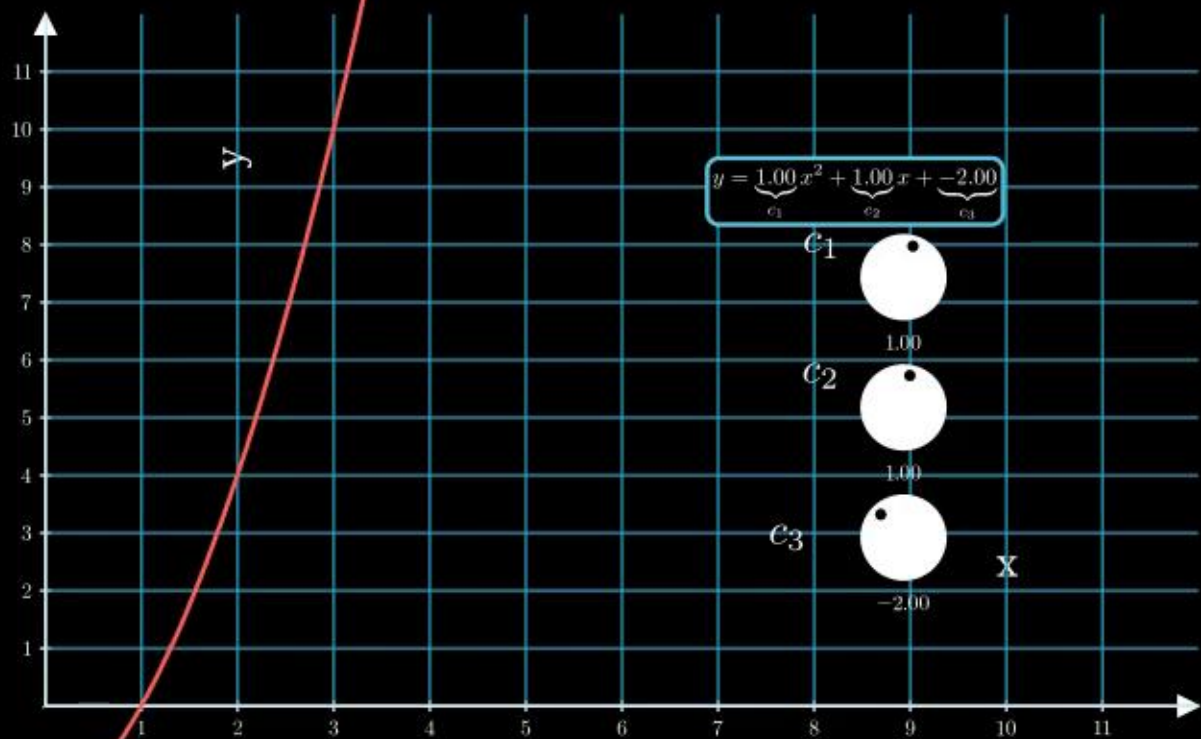




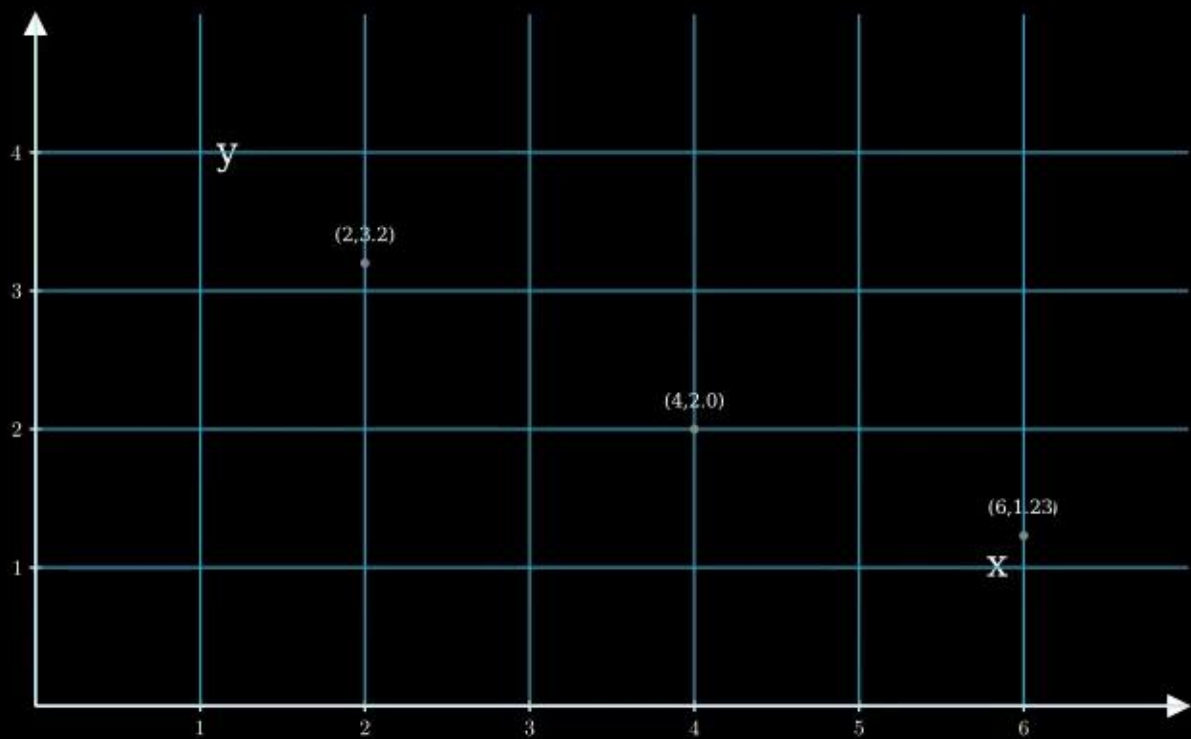


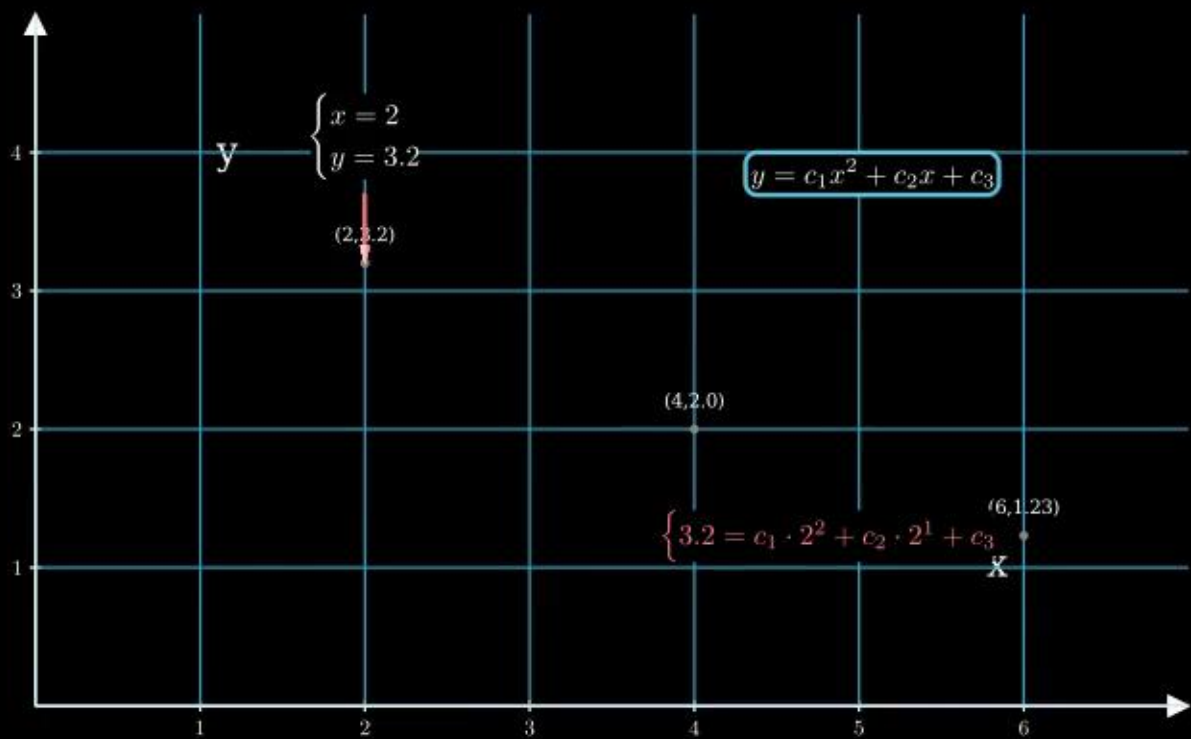


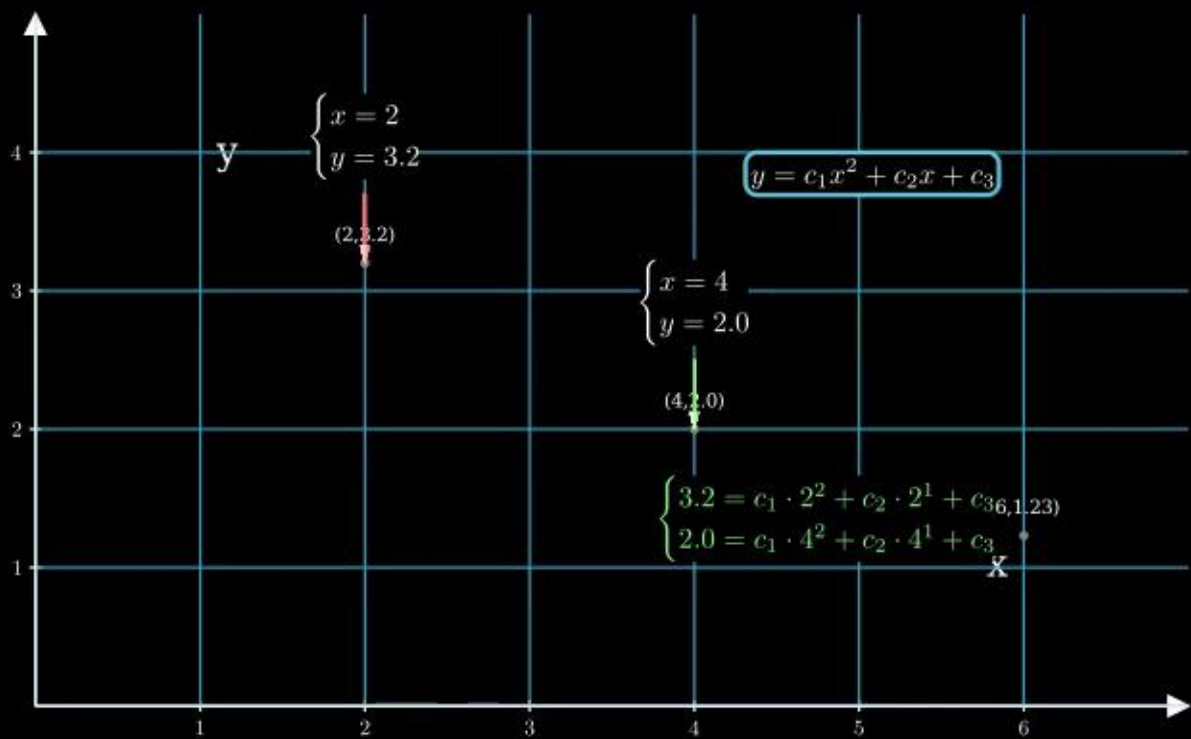


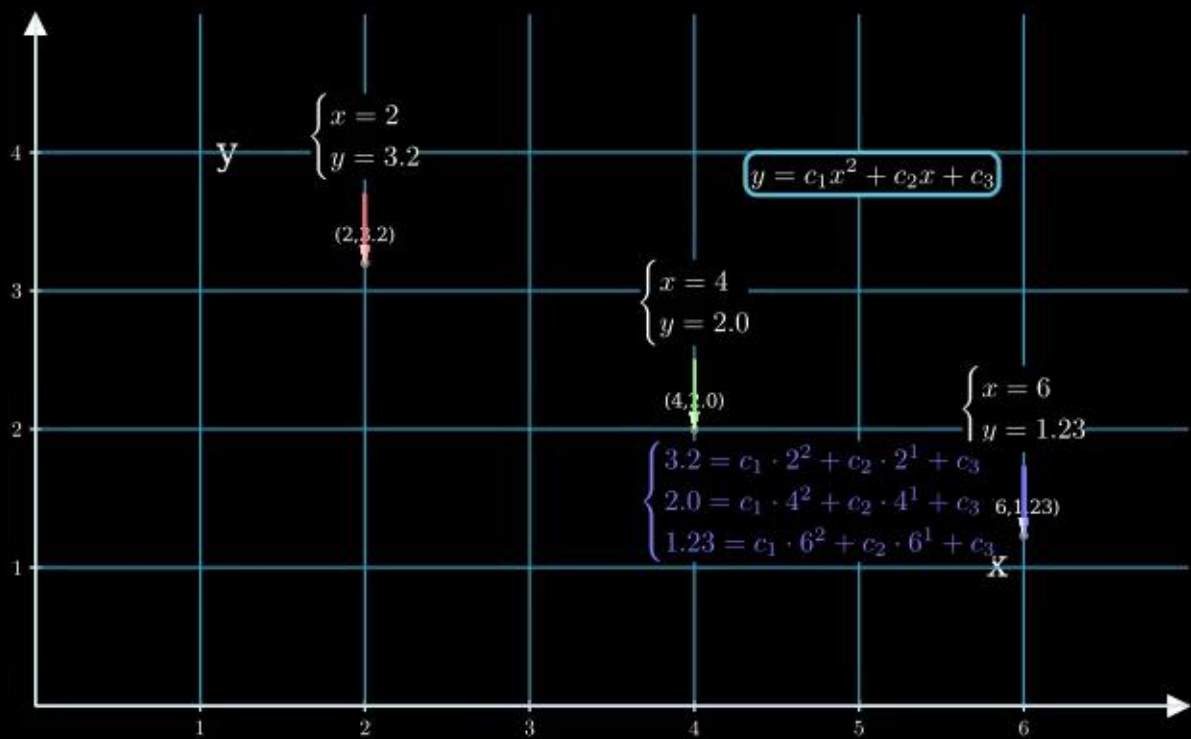


Interpolation - grundläggande exempel







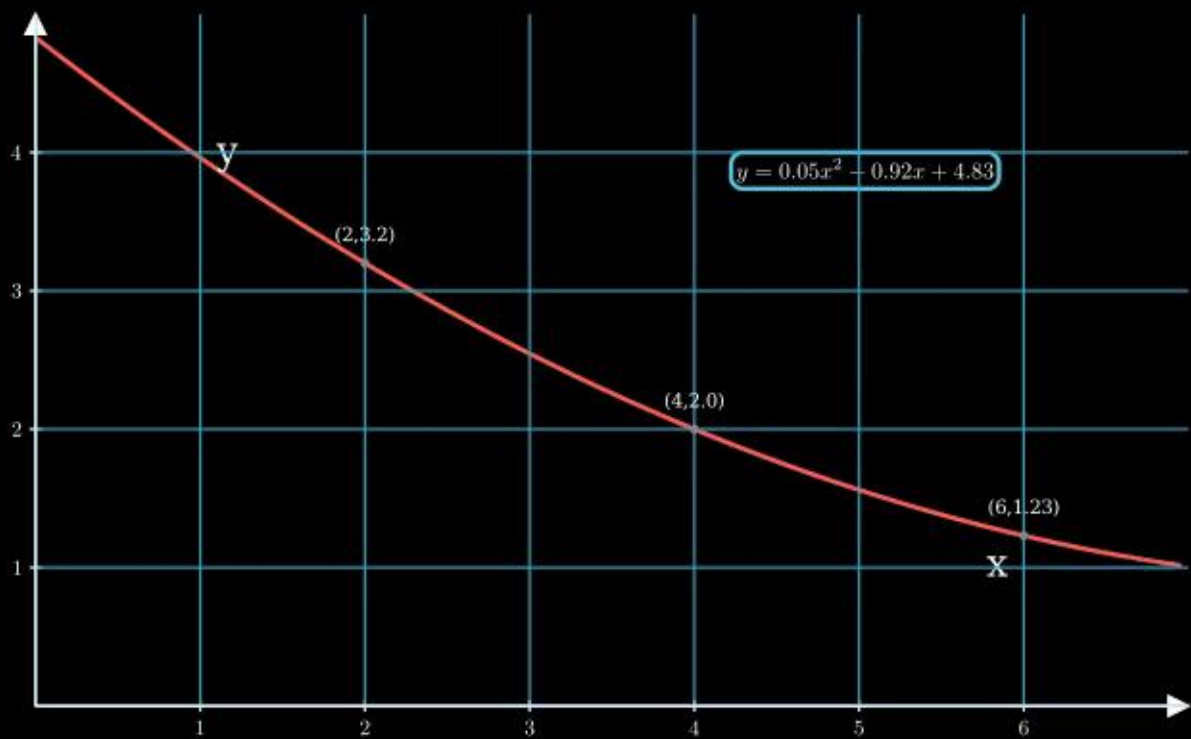


$$\begin{cases} 3.2 = c_1 \cdot 2^2 + c_2 \cdot 2^1 + c_3 \\ 2.0 = c_1 \cdot 4^2 + c_2 \cdot 4^1 + c_3 \\ 1.23 = c_1 \cdot 6^2 + c_2 \cdot 6^1 + c_3 \end{cases}$$

$$\begin{pmatrix} 2^2 & 2^1 & 1 \\ 4^2 & 4^1 & 1 \\ 6^2 & 6^1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3.2 \\ 2.0 \\ 1.23 \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} c_1 = 0.05 \\ c_2 = -0.92 \\ c_3 = 4.83 \end{cases}$$

*koefficienter har avrundats till 2 decimaler

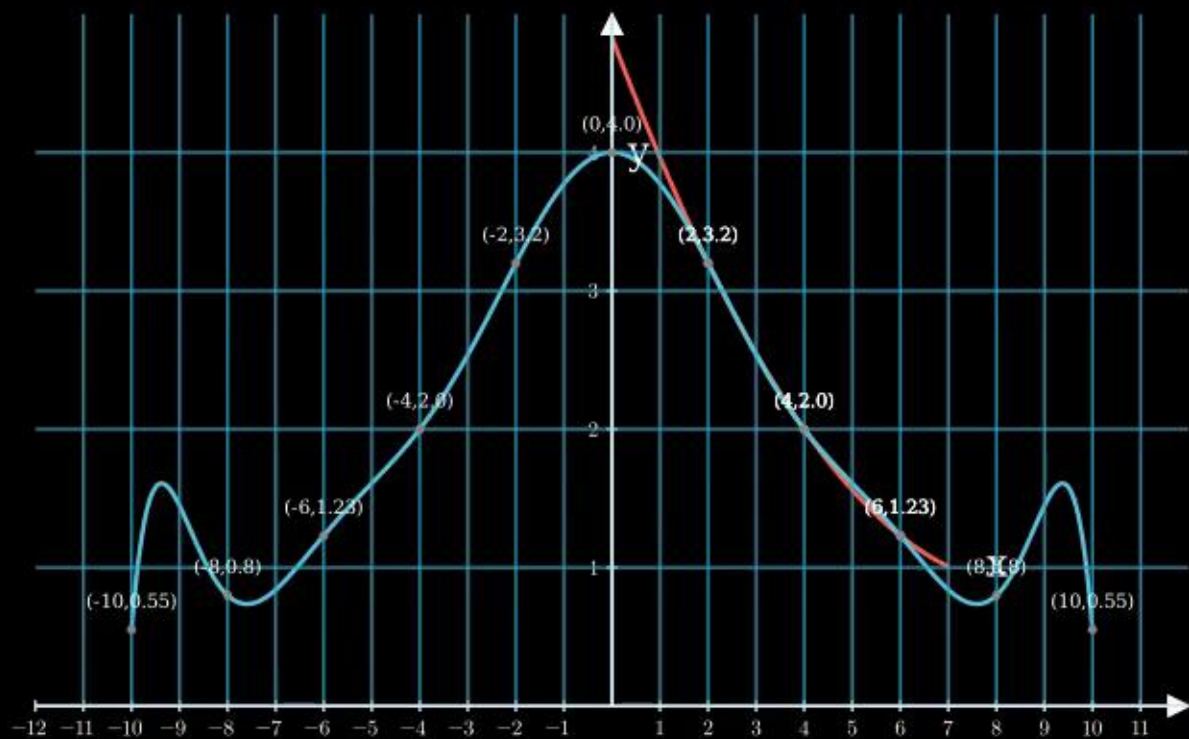


Generell polynominterpolation

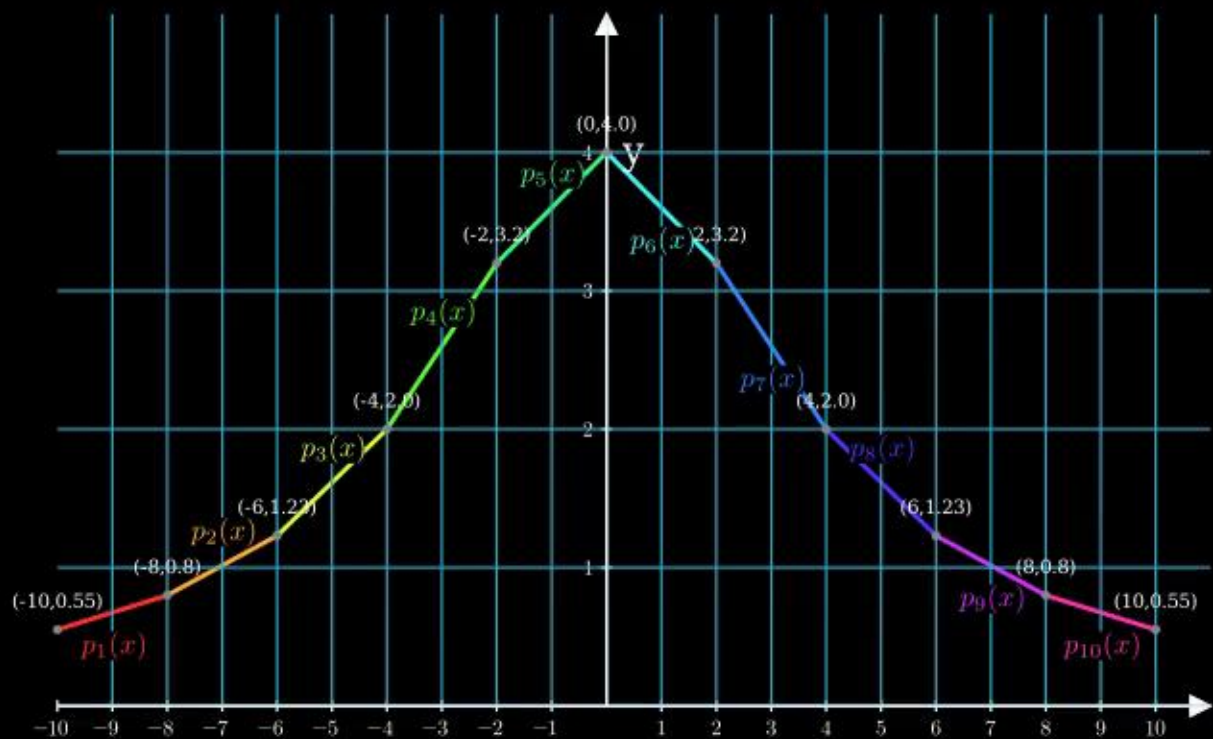
Givet $n + 1$ datapunkter, konstruera ett interpolationspolynom $y_n(x)$ av grad n genom:

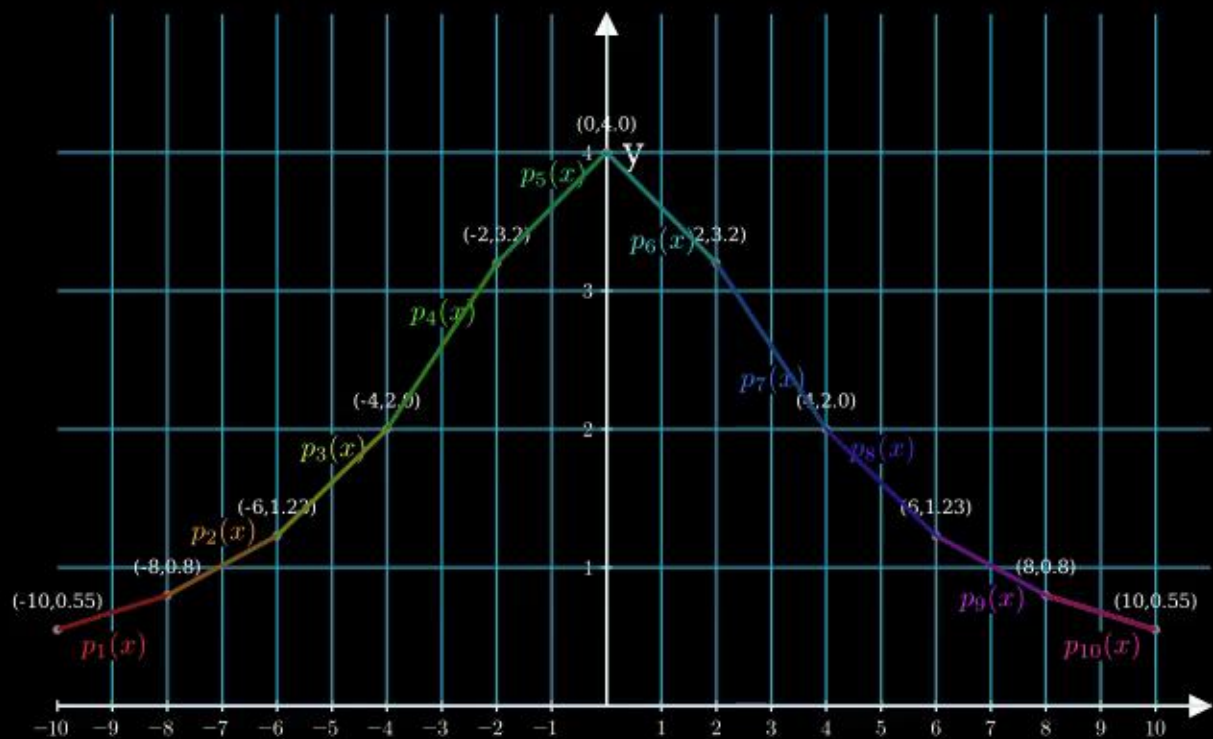
1. För varje punkt (x_i, y_i) i ditt dataset: Infoga ekvationen $y_i = c_1 x_i^n + c_2 x_i^{n-1} + \dots + c_{n+1}$ i ett ekvationssystem
2. När alla punkter har en egen ekvation: Lös ekvationssystemet för c_1, c_2, \dots, c_{n+1} .
3. Ditt interpolerade polynom ges nu av funktionen $y_n(x) = c_1 x^n + c_2 x^{n-1} + \dots + c_{n+1}$

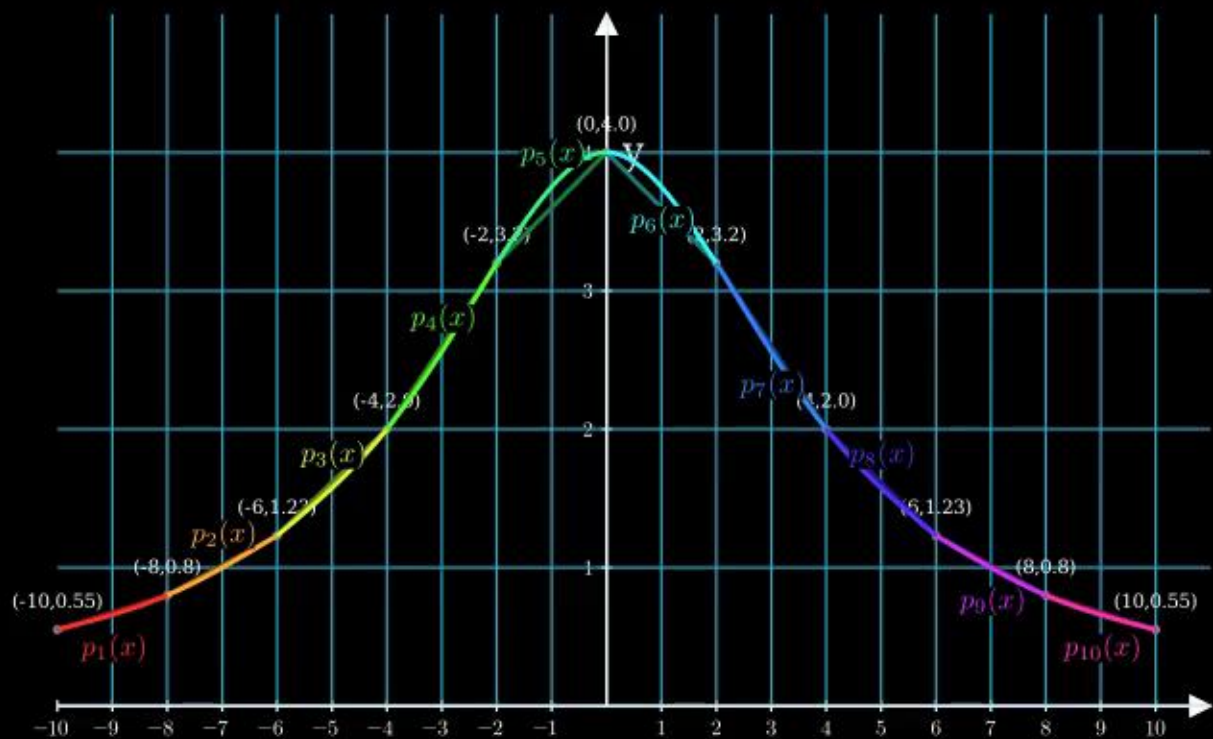
Runges fenomen

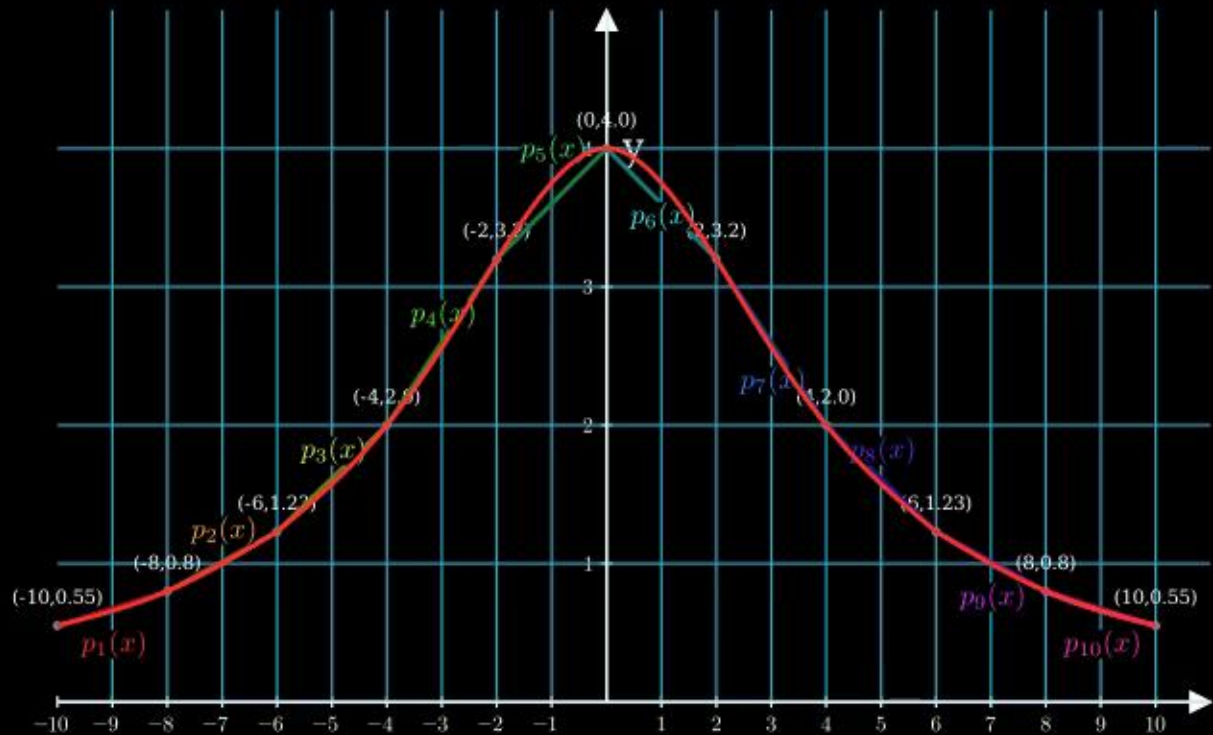


Splines









Karaktäristiskt för splines p_1 och p_2 :

- Första polynomet p_1 , går genom $(-10, 0.55)$ och $(-8, 0.8)$

Karaktäristiskt för splines p_1 och p_2 :

- Första polynomet p_1 , går genom $(-10, 0.55)$ och $(-8, 0.8)$
- Andra polynomet, p_2 går genom $(-8, 0.8)$ och $(-6, 1.23)$

Karaktäristiskt för splines p_1 och p_2 :

- Första polynomet p_1 , går genom $(-10, 0.55)$ och $(-8, 0.8)$
- Andra polynomet, p_2 går genom $(-8, 0.8)$ och $(-6, 1.23)$
- $p_1'(-8) = p_2'(-8)$ (samma *förstaderivata* vid mittpunkten)

Karaktäristiskt för splines p_1 och p_2 :

- Första polynomet p_1 , går genom $(-10, 0.55)$ och $(-8, 0.8)$
- Andra polynomet, p_2 går genom $(-8, 0.8)$ och $(-6, 1.23)$
- $p_1'(-8) = p_2'(-8)$ (samma *förstaderivata* vid mittpunkten)
- $p_1''(-8) = p_2''(-8)$ (samma *andraderivata* vid mittpunkten)

Karaktäristiskt för splines p_1 och p_2 :

- Första polynomet p_1 , går genom $(-10, 0.55)$ och $(-8, 0.8)$
- Andra polynomet, p_2 går genom $(-8, 0.8)$ och $(-6, 1.23)$
- $p_1'(-8) = p_2'(-8)$ (samma *förstaderivata* vid mittpunkten)
- $p_1''(-8) = p_2''(-8)$ (samma *andraderivata* vid mittpunkten)
- $p_1''(-10) = 0$ och $p_2''(-6) = 0$ (andraderivator noll vid ändpunkter)

Karaktäristiskt för splines p_1 och p_2 :

- Första polynomet p_1 , går genom $(-10, 0.55)$ och $(-8, 0.8)$
- Andra polynomet, p_2 går genom $(-8, 0.8)$ och $(-6, 1.23)$
- $p_1'(-8) = p_2'(-8)$ (samma *förstaderivata* vid mittpunkten)
- $p_1''(-8) = p_2''(-8)$ (samma *andraderivata* vid mittpunkten)
- $p_1''(-10) = 0$ och $p_2''(-6) = 0$ (andraderivator noll vid ändpunkter)

Karaktäristiskt för splines p_2 och p_3 :

- Första polynomet p_2 , går genom $(-8, 0.8)$ och $(-6, 1.23)$
- Andra polynomet, p_3 går genom $(-6, 1.23)$ och $(-4, 2.0)$
- $p_2'(-6) = p_3'(-6)$ (samma *förstaderivata* vid mittpunkten)
- $p_2''(-6) = p_3''(-6)$ (samma *andraderivata* vid mittpunkten)
- $p_2''(-8) = 0$ och $p_3''(-4) = 0$ (andraderivator noll vid ändpunkter)

Karaktäristiskt för splines p_3 och p_4 :

- Första polynomet p_3 , går genom $(-6, 1.23)$ och $(-4, 2.0)$
- Andra polynomet, p_4 går genom $(-4, 2.0)$ och $(-2, 3.2)$
- $p_3'(-4) = p_4'(-4)$ (samma *förstaderivata* vid mittpunkten)
- $p_3''(-4) = p_4''(-4)$ (samma *andraderivata* vid mittpunkten)
- $p_3''(-6) = 0$ och $p_4''(-2) = 0$ (andraderivator noll vid ändpunkter)

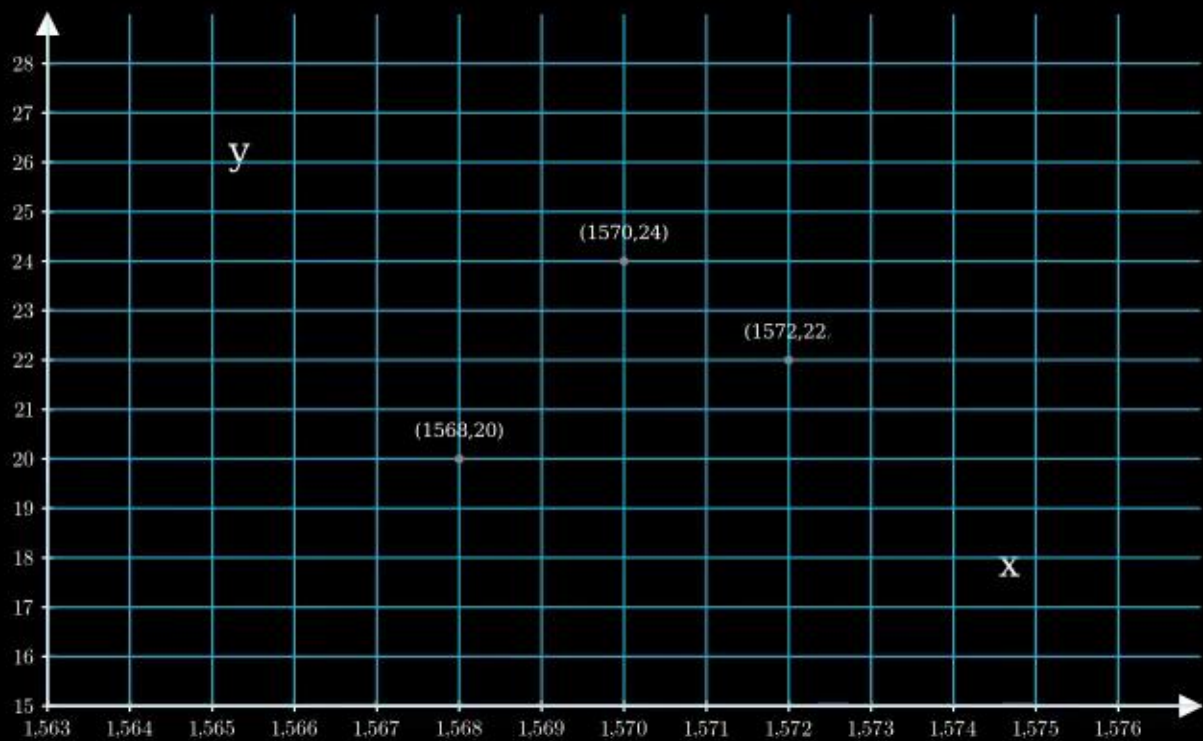
...och så vidare!

Minnesregler

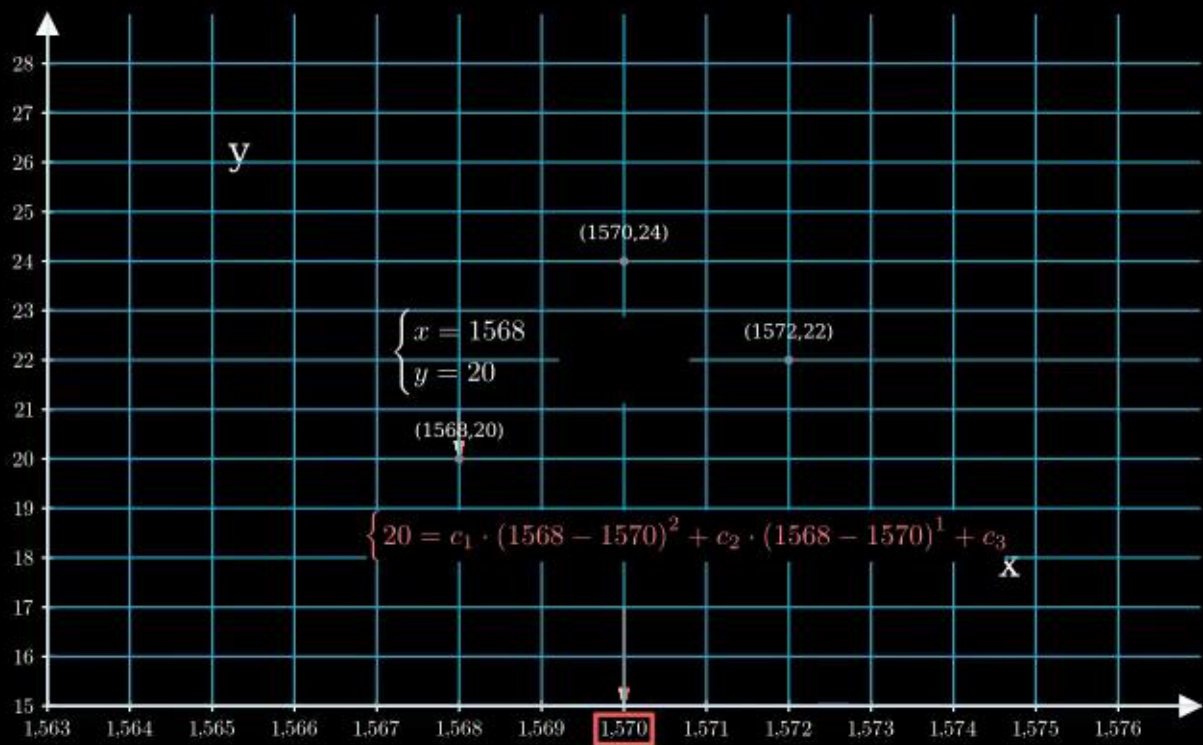
Antal (individuella) splines-polynom = Antal datapunkter $- 1$

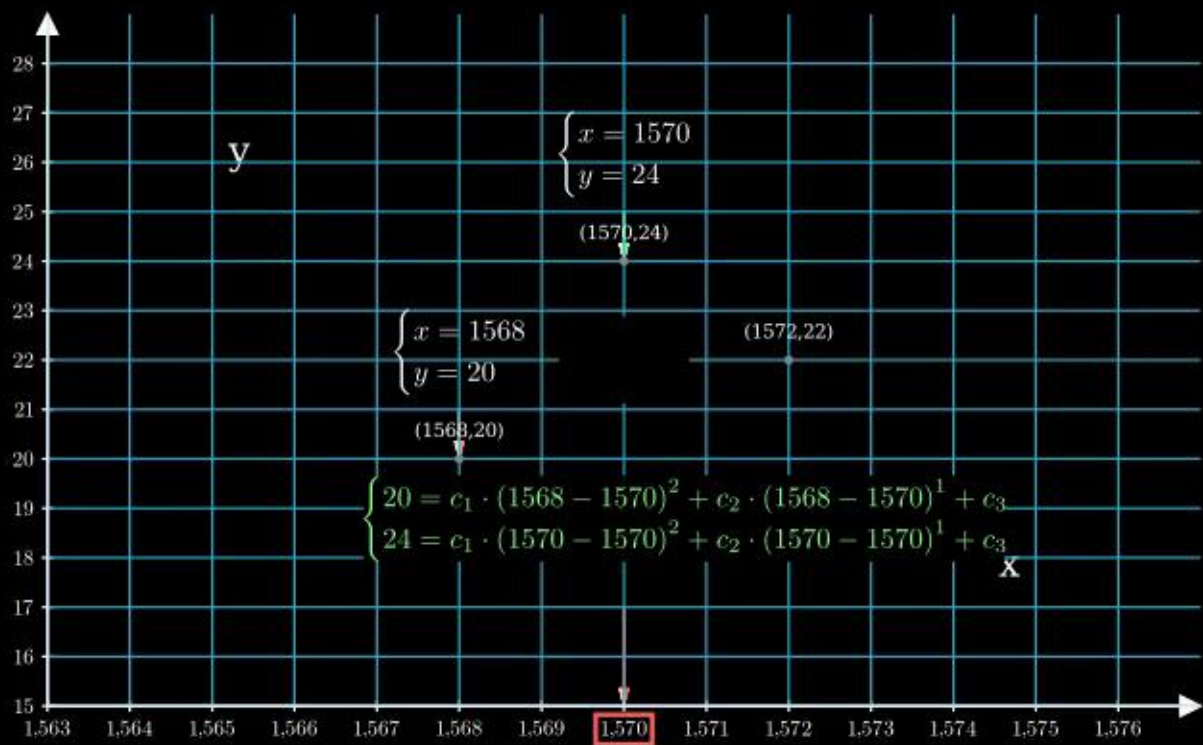
Antal ekvationer som krävs: $4 \cdot$ Antal datapunkter (för kubiska splines)

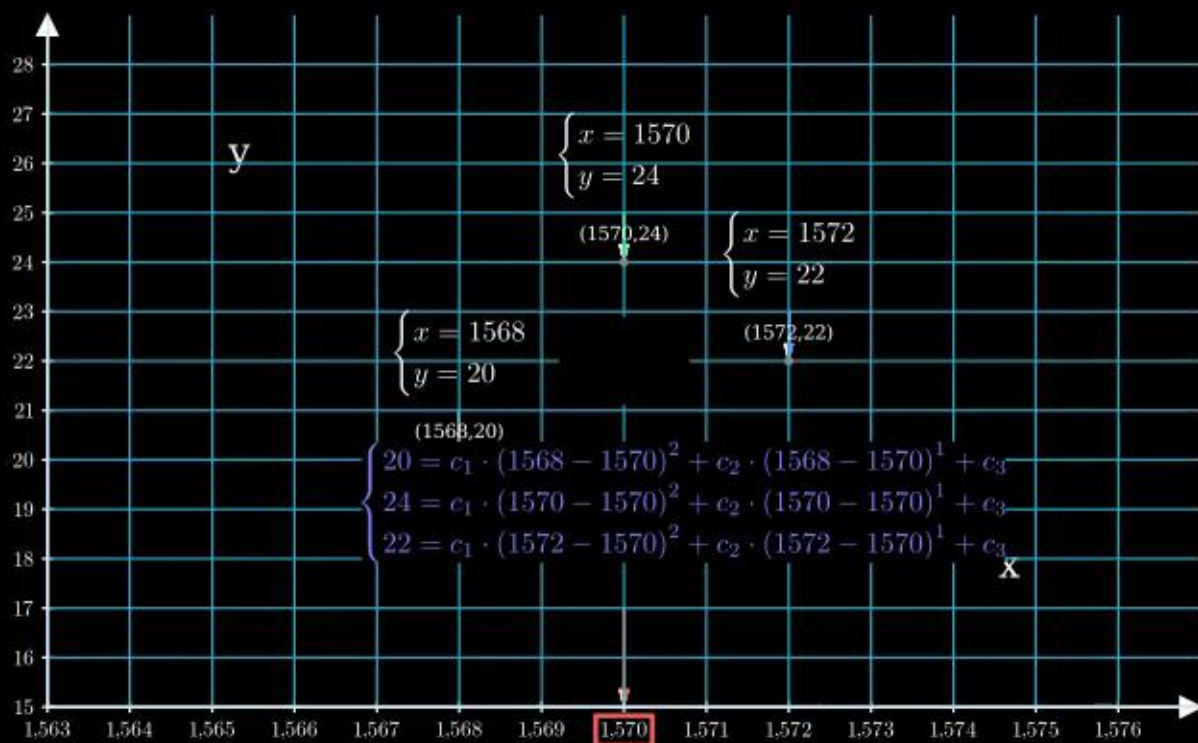
Centrering











$$\begin{cases} 20 = c_1 \cdot (1568 - 1570)^2 + c_2 \cdot (1568 - 1570)^1 + c_3 \\ 24 = c_1 \cdot (1570 - 1570)^2 + c_2 \cdot (1570 - 1570)^1 + c_3 \\ 22 = c_1 \cdot (1572 - 1570)^2 + c_2 \cdot (1572 - 1570)^1 + c_3 \end{cases}$$

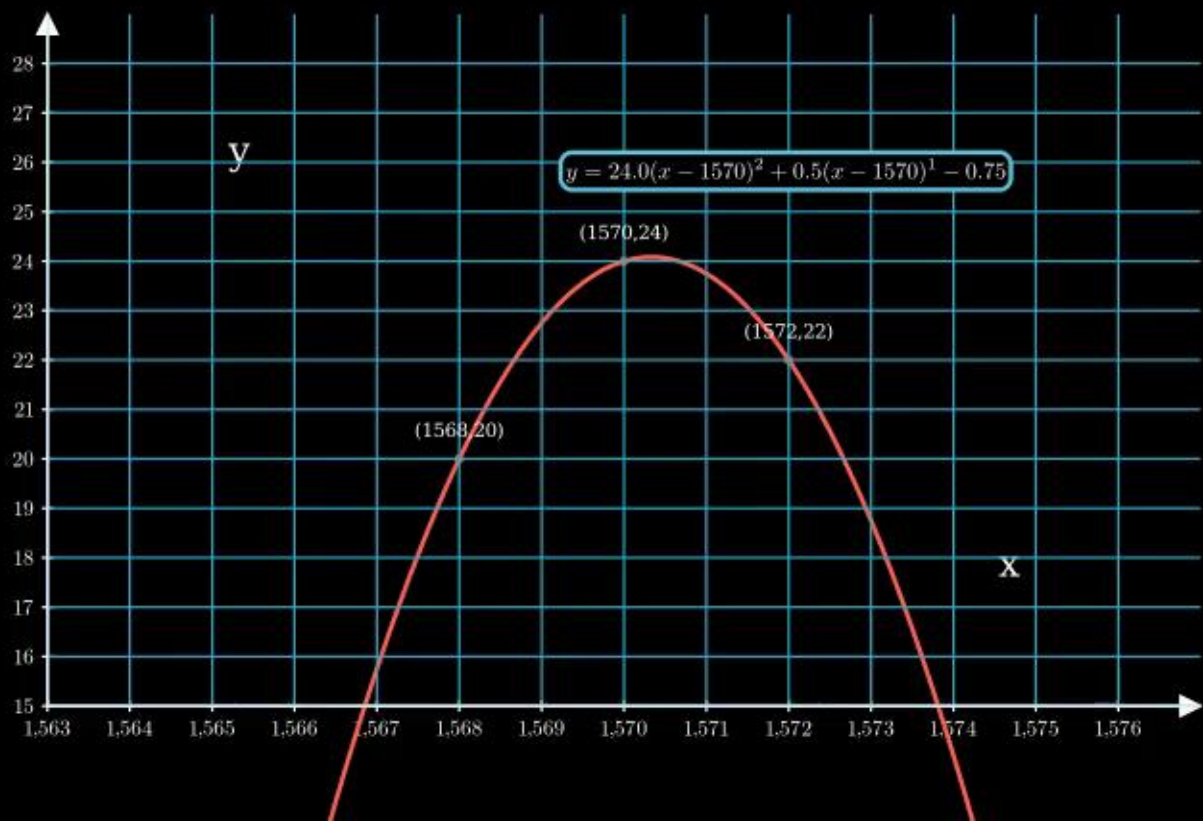
$$\begin{cases} 20 = c_1 \cdot (-2)^2 + c_2 \cdot (-2)^1 + c_3 \\ 24 = c_1 \cdot 0^2 + c_2 \cdot 0^1 + c_3 \\ 22 = c_1 \cdot 2^2 + c_2 \cdot 2^1 + c_3 \end{cases}$$

$$\begin{cases} 20 = c_1 \cdot (-2)^2 + c_2 \cdot (-2)^1 + c_3 \\ 24 = c_1 \cdot 0^2 + c_2 \cdot 0^1 + c_3 \\ 22 = c_1 \cdot 2^2 + c_2 \cdot 2^1 + c_3 \end{cases}$$

$$\begin{pmatrix} (-2)^2 & (-2)^1 & 1 \\ 0^2 & 0^1 & 1 \\ 2^2 & 2^1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 20 \\ 24 \\ 22 \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} c_1 = 24.0 \\ c_2 = 0.5 \\ c_3 = -0.75 \end{cases}$$

*konstanter har avrundats till 2 decimaler

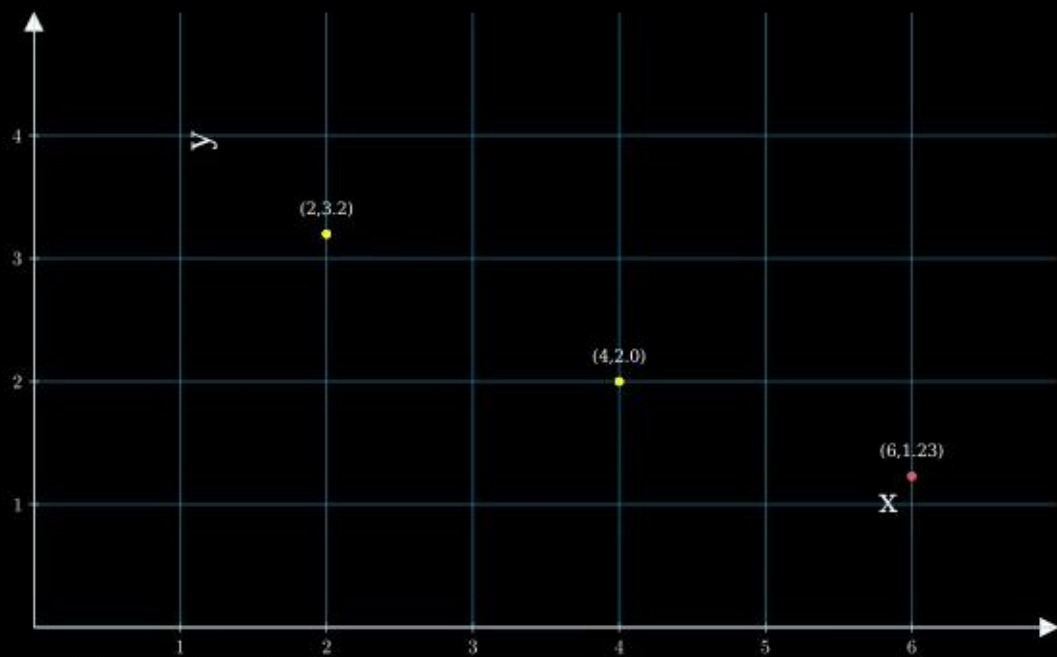


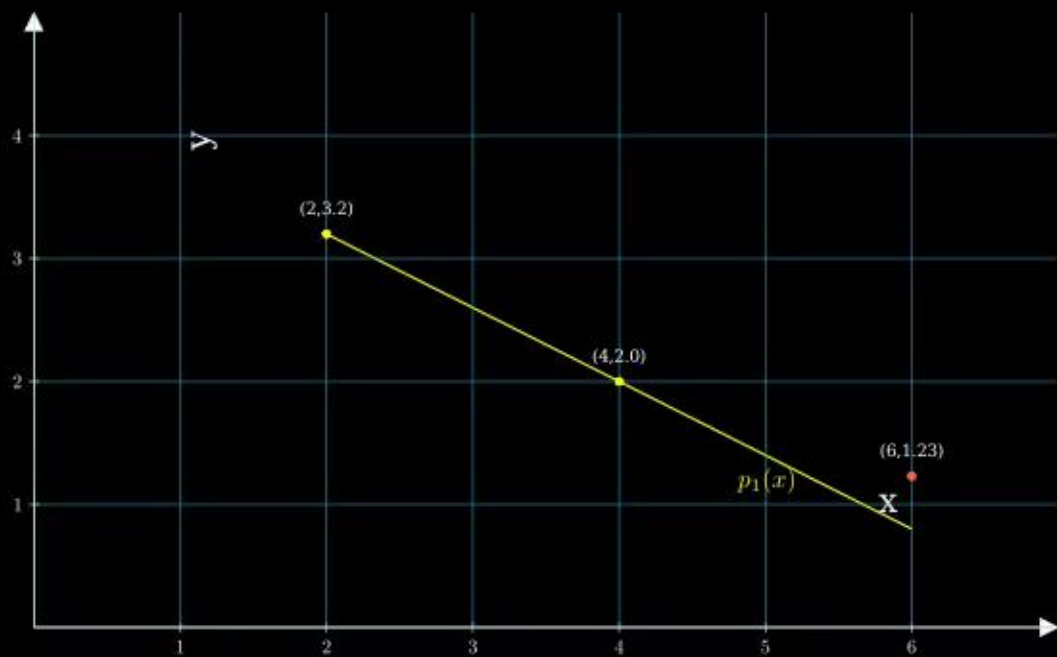
Centrering

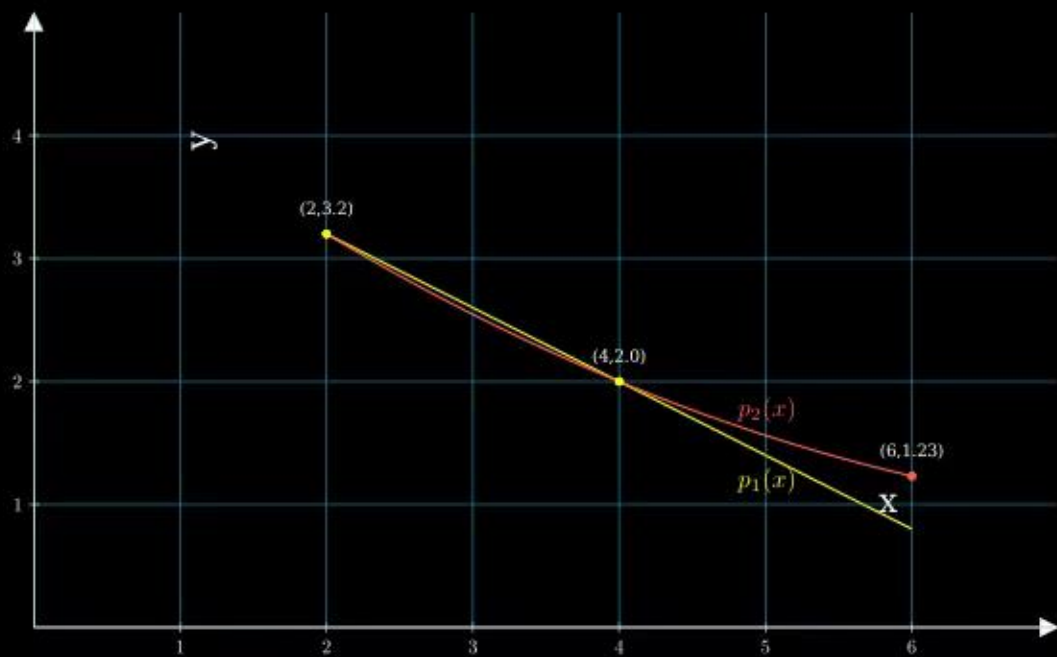
Givet $n + 1$ datapunkter, konstruera ett interpolationspolynom $y_n(x)$ av grad n centrerat kring punkten med x-värde m genom:

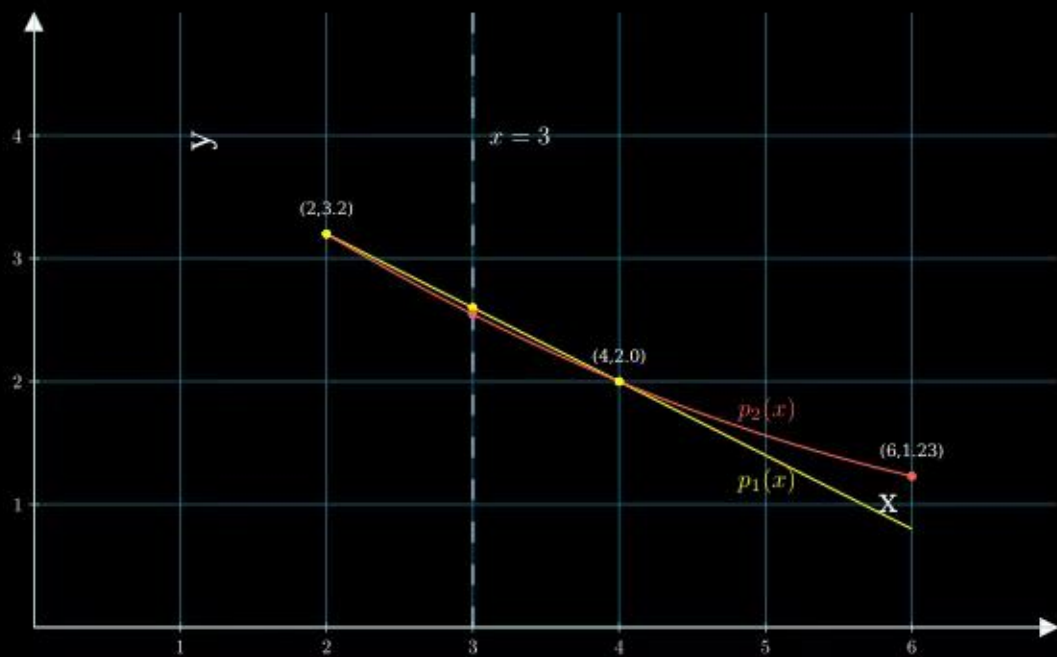
1. För varje punkt (x_i, y_i) i ditt dataset: Infoga ekvationen $y_i = c_1 \underline{(x_i - m)}^n + c_2 \underline{(x_i - m)}^{n-1} + \dots + c_{n+1}$ i ett ekvationssystem
2. När alla punkter har en egen ekvation: Lös ekvationssystemet för c_1, c_2, \dots, c_{n+1} .
3. Ditt interpolerade polynom ges nu av funktionen $y_n(x) = c_1 \underline{(x - m)}^n + c_2 \underline{(x - m)}^{n-1} + \dots + c_{n+1}$

(understrykningar markerar skillnader i beräkningar mellan centrering och "vanlig" generell polynominterpolation).

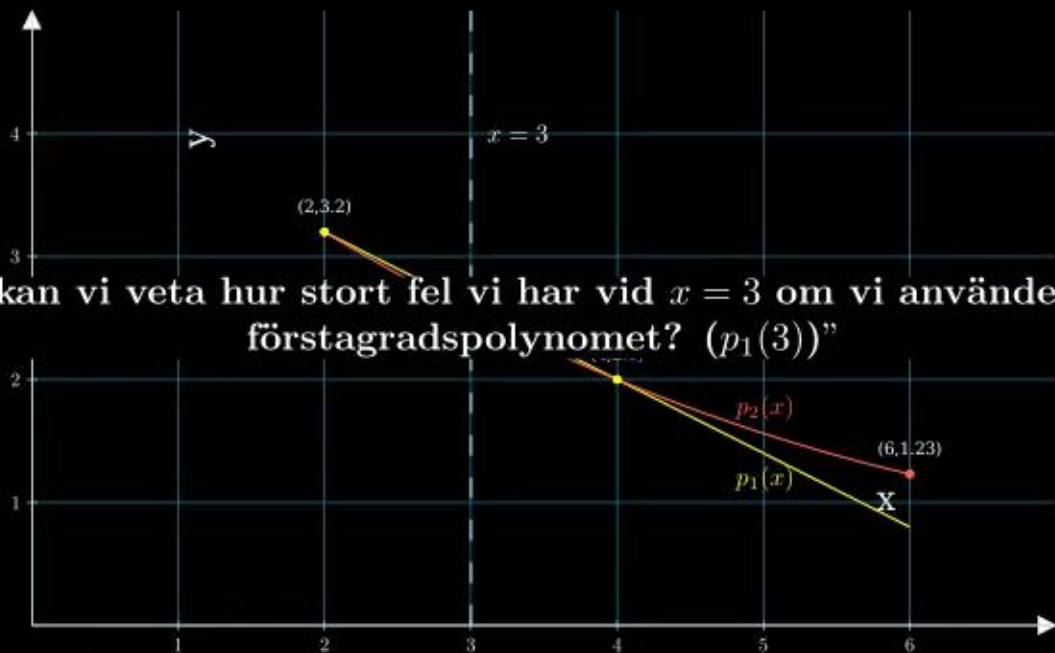


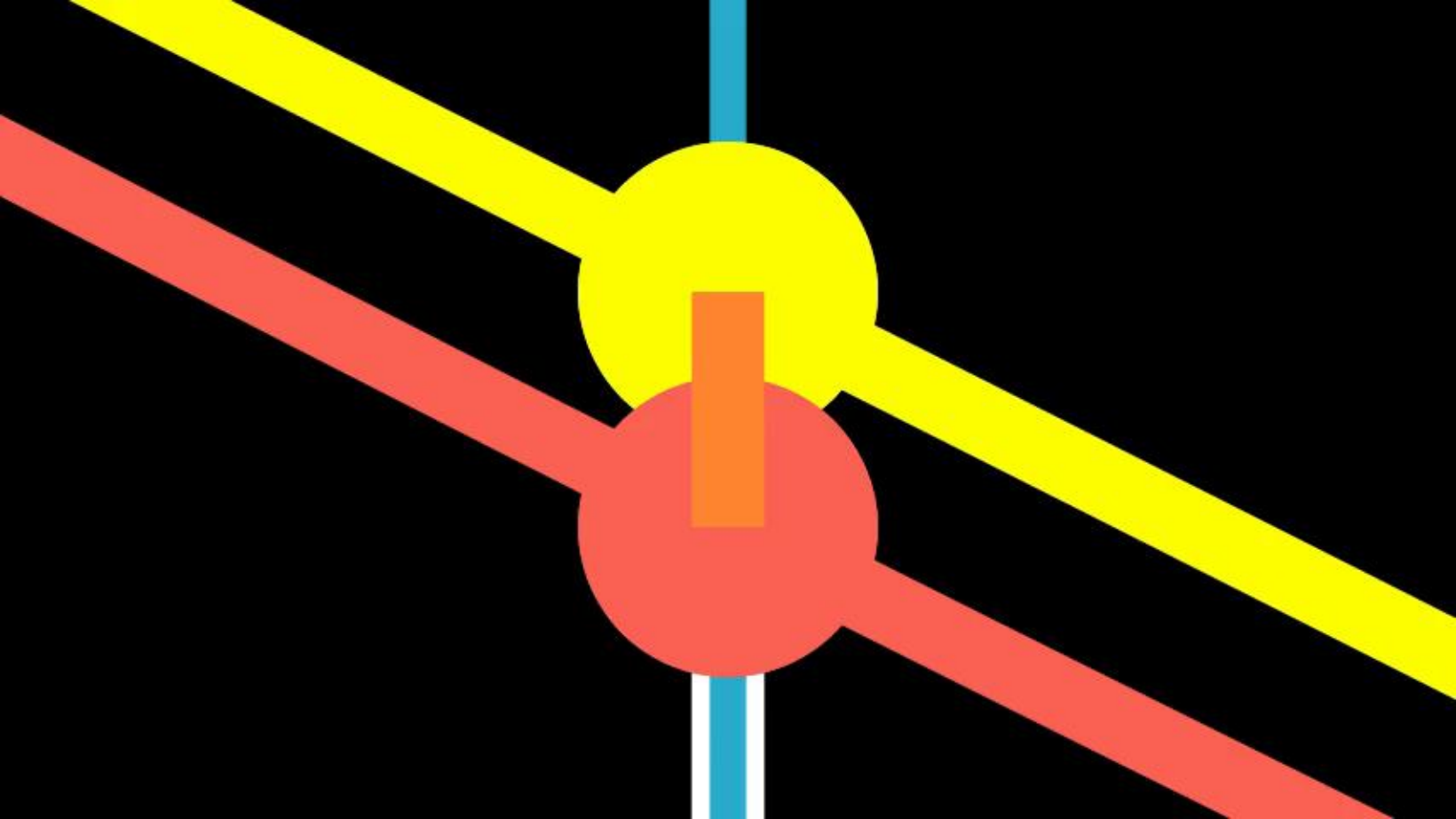


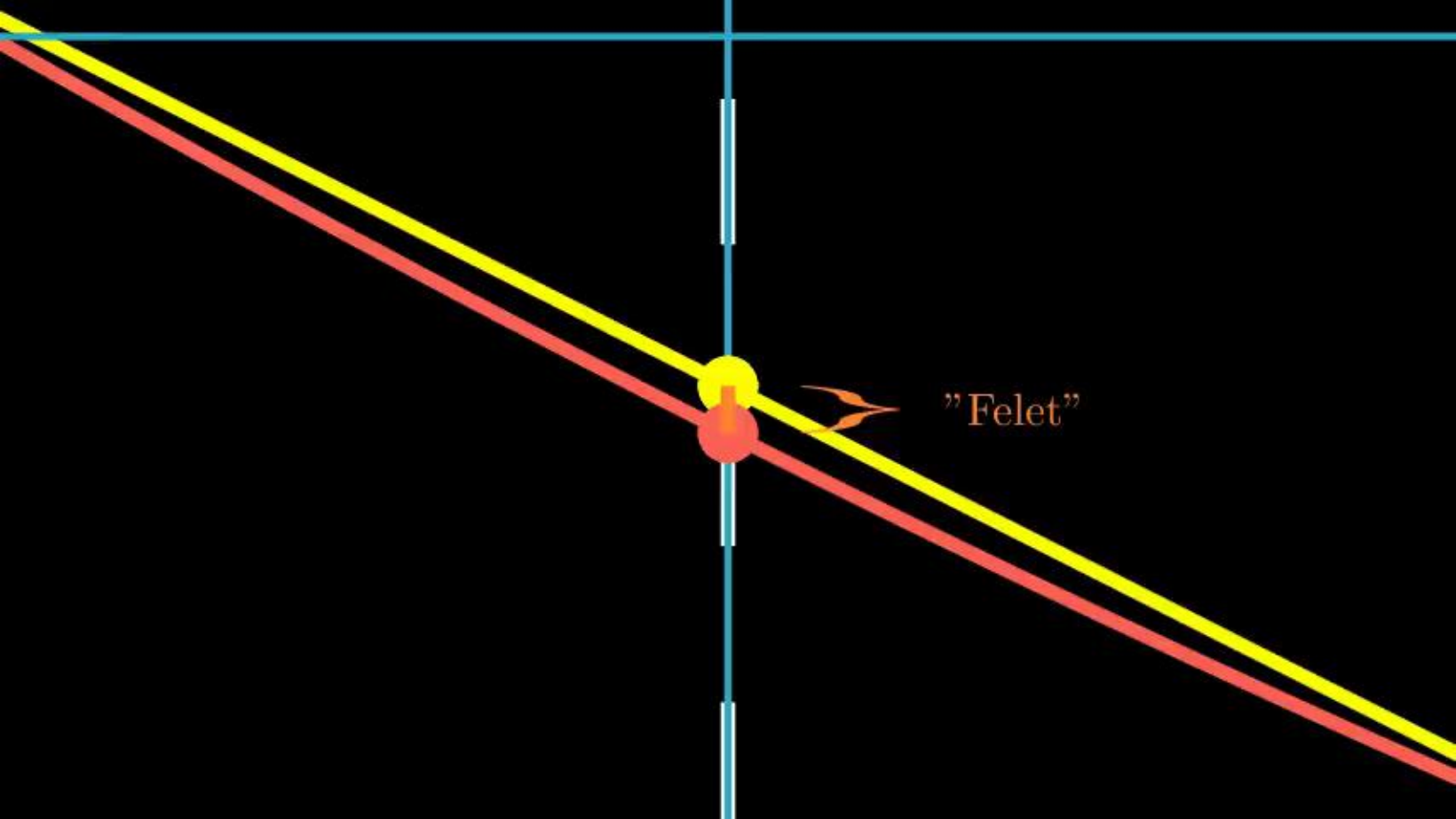


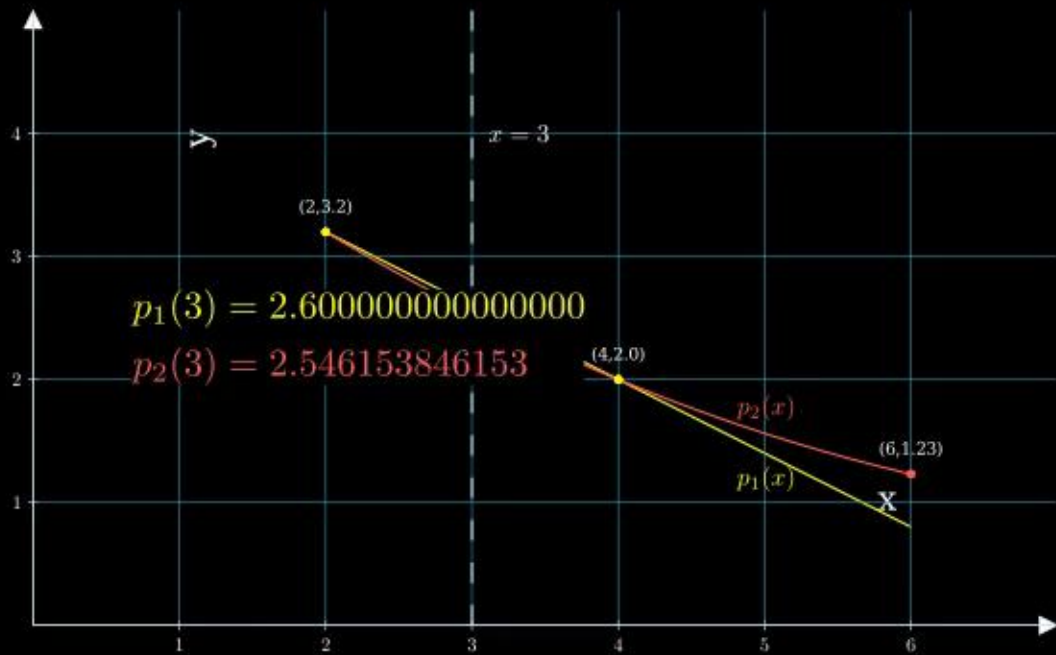


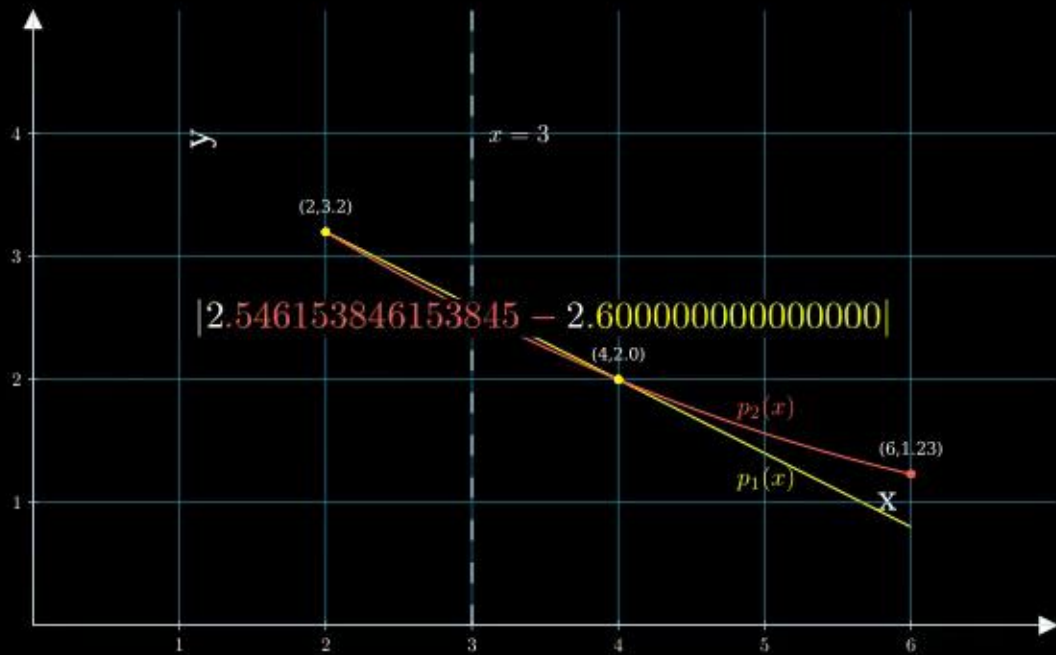
"Hur kan vi veta hur stort fel vi har vid $x = 3$ om vi använder oss av förstgradspolynomet? ($p_1(3)$)"

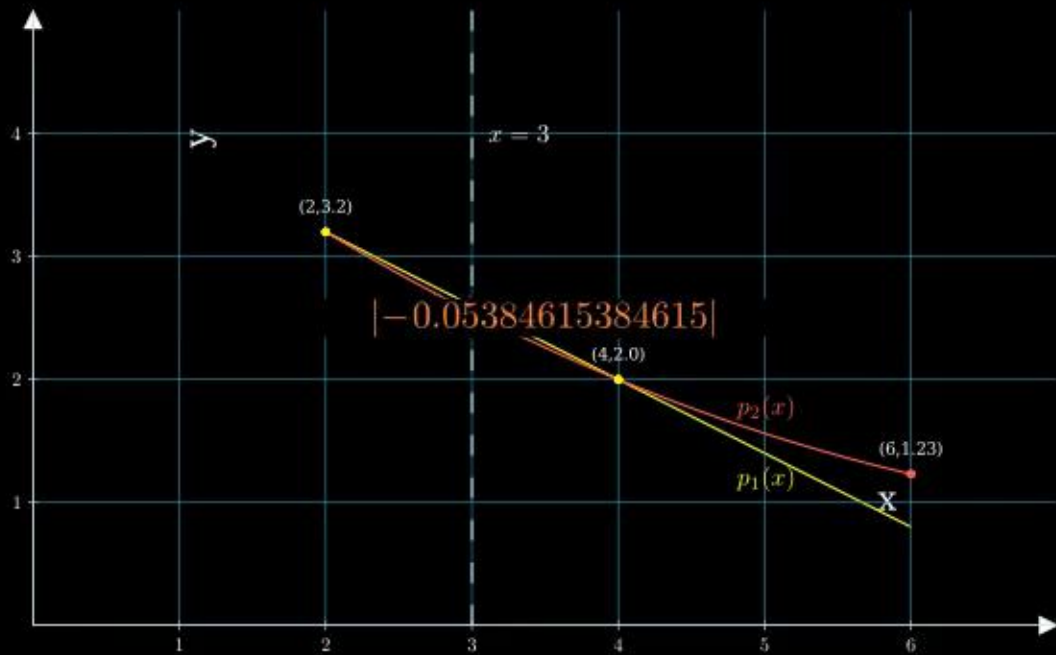














0.053846153846154

Felskattning, interpolation

1. Konstruera ett interpolationspolynom anpassat till n antal punkter.

Felskattning, interpolation

1. Konstruera ett interpolationspolynom anpassat till n antal punkter.
2. För att skatta felet i punkten x , räkna ut polynomets (från steg 1) värde i denna punkt. Kalla detta värde för $p_1(x)$.

Felskattning, interpolation

1. Konstruera ett interpolationspolynom anpassat till n antal punkter.
2. För att skatta felet i punkten x , räkna ut polynomets (från steg 1) värde i denna punkt. Kalla detta värde för $p_1(x)$.
3. Konstruera ett till interpolationspolynom av en grad högre än steg 1. Detta polynom kommer då behöva gå genom en extra datapunkt jämfört med det i steg 1: $n + 1$ datapunkter.

Felskattning, interpolation

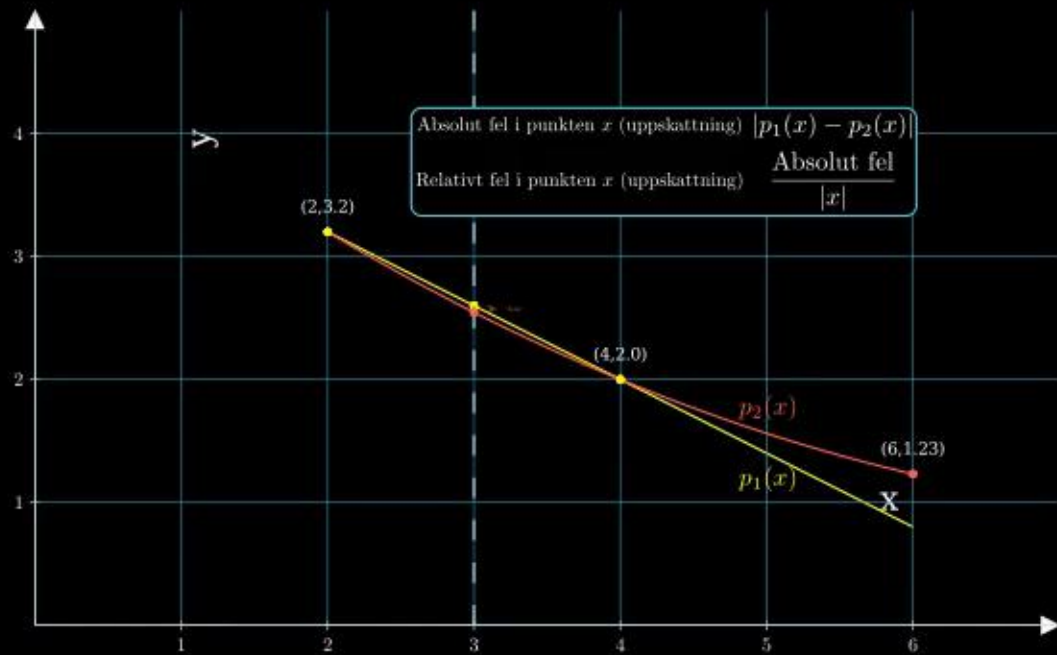
1. Konstruera ett interpolationspolynom anpassat till n antal punkter.
2. För att skatta felet i punkten x , räkna ut polynomets (från steg 1) värde i denna punkt. Kalla detta värde för $p_1(x)$.
3. Konstruera ett till interpolationspolynom av en grad högre än steg 1. Detta polynom kommer då behöva gå genom en extra datapunkt jämfört med det i steg 1: $n + 1$ datapunkter.
4. För att skatta felet i punkten x , räkna även ut polynomets (från steg 3) värde i denna punkt. Kalla detta värde för $p_2(x)$.

Felskattning, interpolation

1. Konstruera ett interpolationspolynom anpassat till n antal punkter.
2. För att skatta felet i punkten x , räkna ut polynomets (från steg 1) värde i denna punkt. Kalla detta värde för $p_1(x)$.
3. Konstruera ett till interpolationspolynom av en grad högre än steg 1. Detta polynom kommer då behöva gå genom en extra datapunkt jämfört med det i steg 1: $n + 1$ datapunkter.
4. För att skatta felet i punkten x , räkna även ut polynomets (från steg 3) värde i denna punkt. Kalla detta värde för $p_2(x)$.
5. Nu ges en uppskattning av felet i punkten x av $|p_1(x) - p_2(x)|$

Felskattning, interpolation

1. Konstruera ett interpolationspolynom anpassat till n antal punkter.
2. För att skatta felet i punkten x , räkna ut polynomets (från steg 1) värde i denna punkt. Kalla detta värde för $p_1(x)$.
3. Konstruera ett till interpolationspolynom av en grad högre än steg 1. Detta polynom kommer då behöva gå genom en extra datapunkt jämfört med det i steg 1: $n + 1$ datapunkter.
4. För att skatta felet i punkten x , räkna även ut polynomets (från steg 3) värde i denna punkt. Kalla detta värde för $p_2(x)$.
5. Nu ges en uppskattning av felet i punkten x av $|p_1(x) - p_2(x)|$



$$\begin{array}{ll} \text{Absolut fel i punkten } x \text{ (uppskattning)} & |p_1(x) - p_2(x)| \\ \text{Relativt fel i punkten } x \text{ (uppskattning)} & \frac{\text{Absolut fel}}{|x|} \end{array}$$

där p_1 är ett polynom av gradtal n , p_2 är ett polynom av gradtal $n + 1$, och x är en punkt du vill veta felet i

Minsta kvadratmetoden

