MAT0210 LABORATÓRIO DE MÉTODOS NUMÉRICOS

Nome: Ygor Sad Machado Número USP: 8910368

Exercício 10.6 Data: 30/04/2020

Para as resoluções abaixo, considere os seguintes pontos:

- (-1, 1)
- (0, 1)
- (1, 2)
- (2, 0)

Base Monomial

Interpolar um polinômio usando base monomial é relativamente simples. Começamos escrevendo

$$p(x) = c_0 x^0 + c_1 x^1 + c_2 x^2 + c_3 x^3 (1)$$

Substituindo os valores de x e y em (1):

$$p(x_0) = p(-1) = c_0 - 1c_1 + 1c_2 - 1c_3 = 1$$

$$p(x_1) = p(0) = c_0 + 0c_1 + 0c_2 + 0c_3 = 1$$

$$p(x_2) = p(1) = c_0 + 1c_1 + 1c_2 + 1c_3 = 2$$

$$p(x_3) = p(2) = c_0 + 2c_1 + 4c_2 + 8c_3 = 0$$

Ora mas isso pode ser facilmente extraído para uma equação matricial:

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 4 & 8 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_0 \\ c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Resolver essa equação é trivial, e nos dá como resultado:

$$c_0 = 1$$

$$c_1 = \frac{7}{6}$$

$$c_2 = \frac{1}{2}$$

$$c_3 = -\frac{2}{3}$$

Aplicando estes coeficientes à equação (1), temos enfim nosso polinômio interpolado:

$$p(x) = -\frac{2}{3}x^3 + \frac{1}{2}x^2 + \frac{7}{6}x + 1$$

Base de Lagrange

Para usar essa base, inicialmente, precisamos calcular os polinômios de Lagrange $L_j(x)$, j = 0, 1, 2, 3. É válido recordar também que $L_j(x) = 1$, se x = j.

Fixando o primeiro ponto, (-1, 1):

$$L_0(x) = a_0(x-0)(x-1)(x-2)$$

$$L_0(-1) = a_0(-1-0)(-1-1)(-1-2) = -6a_0$$

$$L_0(-1) = 1 = -6a_0 \implies a_0 = -\frac{1}{6}$$

$$\therefore$$

$$L_0(x) = -\frac{1}{6}(x-0)(x-1)(x-2)$$
(2)

Fixando o segundo ponto, (0, 1):

$$L_{1}(x) = a_{1}(x+1)(x-1)(x-2)$$

$$L_{1}(0) = a_{1}(0+1)(0-1)(0-2) = 2a_{1}$$

$$L_{1}(0) = 1 = 2a_{1} \implies a_{1} = \frac{1}{2}$$

$$\vdots$$

$$L_{1}(x) = \frac{1}{2}(x+1)(x-1)(x-2)$$
(3)

Fixamos agora o terceiro ponto, (1, 2):

$$L_{2}(x) = a_{2}(x+1)(x-0)(x-2)$$

$$L_{2}(1) = a_{2}(1+1)(1-0)(1-2) = -2a_{2}$$

$$L_{2}(1) = 1 = -2a_{2} \implies a_{2} = -\frac{1}{2}$$

$$\vdots$$

$$L_{2}(x) = -\frac{1}{2}(x+1)(x-0)(x-2)$$
(4)

Por fim, fixando (2, 0):

$$L_{3}(x) = a_{3}(x+1)(x-0)(x-1)$$

$$L_{3}(2) = a_{3}(2+1)(2-0)(2-1) = 6a_{3}$$

$$L_{3}(2) = 1 = 6a_{3} \implies a_{3} = \frac{1}{6}$$

$$\vdots$$

$$L_{3}(x) = \frac{1}{6}(x+1)(x-0)(x-1)$$
(5)

Agora que temos todos os $L_j(x)$, convém lembrar que

$$p(x) = \sum_{j=0}^{n} y_j L_j(x) \tag{6}$$

Substituindo (2), (3), (4) e (5) em (6), obtemos:

$$p(x) = y_0 L_0(x) + y_1 L_1(x) + y_2 L_2(x) + y_2 L_2(x)$$

$$= \left(-\frac{1}{6}\right) x(x-1)(x-2) + \left(\frac{1}{2}\right) (x+1)(x-1)(x-2) +$$

$$+ \left(-\frac{2}{2}\right) (x+1)x(x-2) + \left(\frac{0}{6}\right) (x+1)x(x-1)$$

$$= -\frac{1}{6}x(x-1)(x-2) + \frac{1}{2}(x+1)(x-1)(x-2) + (x+1)x(x-2)$$
(7)

A equação (7) já apresenta o polinômio que queríamos interpolar, porém em uma forma mais compacta. Se o expandirmos, teremos:

$$p(x) = -\frac{2}{3}x^3 + \frac{1}{2}x^2 + \frac{7}{6}x + 1$$
 (8)

Base de Newton

Vamos iniciar recordando que, de maneira genérica, podemos escrever um polinômio p(x) como:

$$p(x) = \sum_{i=0}^{n} c_i \phi_i(x) \tag{9}$$

Em que $\phi_i(x)$ é uma base polinomial de Newton. Em particular, para n=3, temos:

$$\phi_0(x) = 1$$

$$\phi_1(x) = x - x_0$$

$$\phi_2(x) = (x - x_0)(x - x_1)$$

$$\phi_3(x) = (x - x_0)(x - x_1)(x - x_2)$$

Para calcular os coeficientes c_i de (9), vamos usar as fórmulas das diferenças divididas de Newton. Usando-as, o coeficiente c_0 é simplesmente o valor da primeira ordenada, isto é

$$c_0 = y_0 = 1 (10)$$

Calcular c_1 também é simples, bastando fazer:

$$c_1 = \frac{y_1 - y_0}{x_1 - x_0} = \frac{1 - 1}{0 + 1} = 0 \tag{11}$$

Já o cálculo de c_2 é um pouco mais verborrágico. No entanto, por este ser um método recursivo, podemos reaproveitar o valor já calculado de c_1 :

$$c_2 = \frac{\frac{y_2 - y_0}{x_2 - x_0} - c_1}{\frac{x_2 - x_1}{x_2 - x_1}} = \frac{\frac{2 - 1}{1 + 1} - 0}{1 - 0} = \frac{1}{2}$$
(12)

Novamente, podemos fazer uso da natureza recursiva do método, e reaproveitar c_2 e c_1 no cálculo de c_3 :

$$c_3 = \frac{\frac{y_3 - y_0}{x_3 - x_0} - c_1}{\frac{x_3 - x_1}{x_3 - x_2}} = \frac{\frac{0 - 1}{2 + 1} - 0}{\frac{2 - 0}{2 - 1}} - \frac{1}{2} = -\frac{2}{3}$$
(13)

Agora que temos todos os coeficientes, podemos substituí-los, juntamente com os $\phi_i(x)$ em (9):

$$p(x) = c_0 \phi_0(x) + c_1 \phi_1(x) + c_2 \phi_2(x) + c_3 \phi_3(x)$$

$$= 1 \cdot 1 + 0(x+1) + \frac{1}{2}(x+1)(x-0) - \frac{2}{3}(x+1)(x-0)(x-1)$$

$$= 1 + \frac{1}{2}(x+1)x - \frac{2}{3}(x+1)(x-1)x$$
(14)

A equação (14) já representa o polinômio que buscávamos interpolar. No entanto, ainda podemos expandi-lo, tal como fizemos com os demais.

$$p(x) = -\frac{2}{3}x^3 + \frac{1}{2}x^2 + \frac{7}{6}x + 1$$

Como consideração final, é relevante ressaltar que, mesmo tendo aplicado três metodologias diferentes de interpolação, o polinômio resultante sempre foi o mesmo. Ainda que os métodos de Newton e de Lagrange inicialmente gerem um polinômio num formato mais compacto, é fácil expandi-los até que estejam em sua forma canônica. Isso demonstra que a representação para este polinômio, no fim das contas, é única para os três métodos aqui apresentados.