

# Laboratorijske vaje Numerične metode

## 9. Vaja

B. Jurčič Zlobec<sup>1</sup>, A. Perne<sup>1</sup>

<sup>1</sup>Univerza v Ljubljani,  
Fakulteta za Elektrotehniko 1000 Ljubljana, Tržaška 25, Slovenija

Numerične metode FE, Ljubljana, 4. december 2012

# Newtonov interpolacijski polinom

$$p_n(x) = \sum_{i=0}^n f[x_0, x_1, \dots, x_i] \prod_{j=0}^{i-1} (x - x_j)$$

$$f[x_0, x_1, \dots, x_k] = \frac{f[x_1, \dots, x_k] - f[x_0, \dots, x_{k-1}]}{x_k - x_0}$$

$x_0$	$f(x_0)$			
		$f[x_0, x_1]$		
$x_1$	$f(x_1)$		$f[x_0, x_1, x_2]$	
		$f[x_1, x_2]$		$f[x_0, x_1, x_2, x_3]$
$x_2$	$f(x_2)$		$f[x_1, x_2, x_3]$	$\vdots$
		$f[x_2, x_3]$	$\vdots$	$\ddots$
$x_3$	$f(x_3)$	$\vdots$		
$\vdots$	$\vdots$			

# Program

## Deljene razlike

```
function D=Newtons_Interp(x,y);  
x=x(:); y=y(:);  
n=length(x);  
D=zeros(n);  
D(:,1)=y;  
for i=1:n-1;  
    D(1:end-i,1+i)=diff(D(1:end-i+1,i))...  
        ./ (x(i+1:end)-x(1:end-i));  
end;  
D=D(1,:);
```

# Primer

Izračunajmo približek za  $\cos(0.15)$ , tako da interpoliraš polinom skozi točke  $(x_i, \cos(x_i))$ , kjer je  $x_i = i/10$ ,  $i = 0, 1, 2, 3$ .

```
x=linspace(0,0.3,4);  
x0=0.15; n=length(x);  
y=cos(x);  
d=Newtons_Interp(x,y);  
dx=x0-x;  
y0=d(end);  
for i=n-1:-1:1  
    y0=y0*dx(i)+d(i);  
end;  
printf('y0=%f, cos(%0.2f)=%f\n',y0, x0, cos(x0));
```

y0=0.988769, cos(0.15)=0.988771

# Sistem enačb

$$y_i = p_n(x_i), \quad i = 0, \dots, n$$

$$y_0 = a_0 + a_1x_0 + a_2x_0^2 + \dots + a_nx_0^n$$

$$y_1 = a_0 + a_1x_1 + a_2x_1^2 + \dots + a_nx_1^n$$

$$\dots \quad \dots$$

$$y_n = a_0 + a_1x_n + a_2x_n^2 + \dots + a_nx_n^n$$

# Program

Funkcija, za dana vektorja  $x$  in  $y$ , vrača vektor koeficientov interpolacijskega polinoma.

```
function a=Interpol(x,y);  
n=length(x);  
x=x(:); y=y(:);  
A=[ones(size(x)),x];  
for i=3:n  
    A=[A,A(:,end).*x];  
end;  
a=A\y;
```

# Primer

Rešimo gornji primer z novo funkcijo Interpol.

```
x=linspace(0,0.3,4);  
x0=0.15; n=length(x);  
y=cos(x);  
d=Interpol(x,y);  
y0=d(end);  
for i=n-1:-1:1  
    y0=y0*x0+d(i);  
end;  
printf('y0=%f, cos(%0.2f)=%f\n',y0, x0, cos(x0));
```

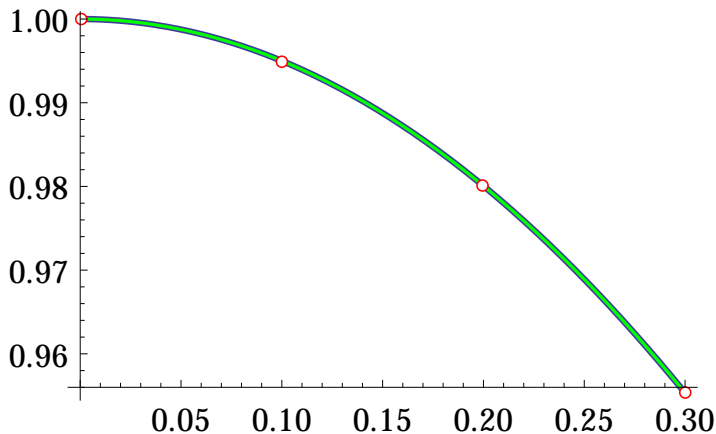
# Uporaba funkcij sistema Octave

## Funkciji `polyfit` in `polyval`

```
x=linspace(0,0.3,4);  
x0=0.15; n=length(x); y=cos(x);  
d=polyfit(x,y,n-1);  
y0=polyval(d,x0);  
printf('y0=%f, cos(%0.2f)=%f\n',y0, x0, cos(x0));  
%% graf za primerjavo  
xx=linspace(0,0.3);  
yp=polyval(d,xx); yy=cos(xx);  
plot(xx,yp,xx,yy,x,y,'o');  
figure; % razlika  
plot(xx,yy-yp);
```

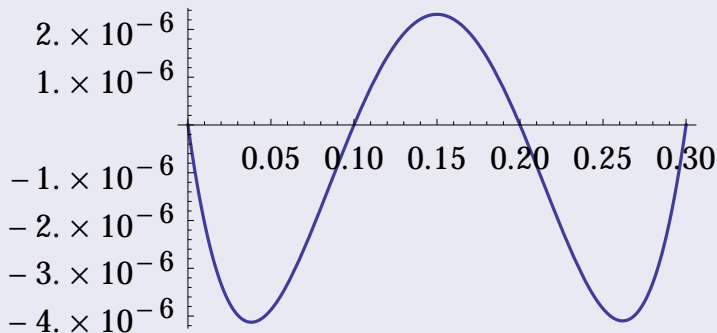


## Slika 1



## Slika 2

## Razlika med funkcijo in interpolacijskim polinomom

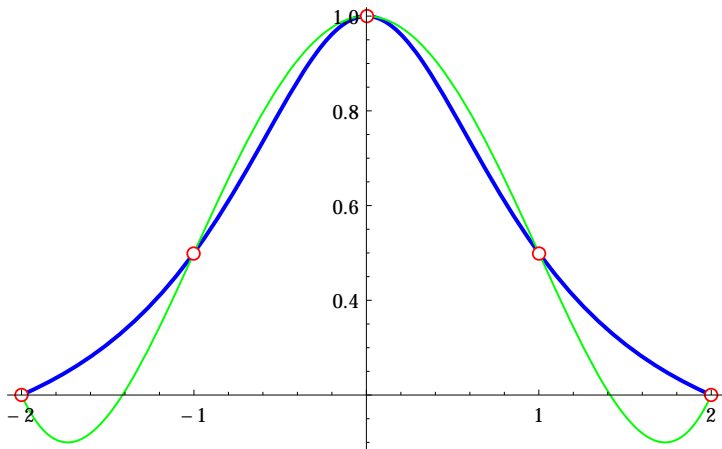


# Primer neustrezne interpolacije

Poišči interpolacijski polinom skozi točke  $T_i(x_i, y_i)$ ,  
 $x = -2, -1, 0, 1, 2$  in  $y = f(x)$ , kjer je  $f(x) = \frac{1}{1+x^2}$ .

```
x=linspace(-2,2,5);  
y=1./(1+x.^2);  
d=polyfit(x,y,4);  
xx=linspace(-2,2);  
yp=polyval(d,xx);  
yy=1./(1+xx.^2);  
figure;  
plot(xx,yp,xx,yy,x,y,'o');
```

## Slika 3



# Reševanje predoločenih sistemov v smislu najmanjših kvadratov

Minimizirajmo funkcijo  $S = S(x_1, \dots, x_n)$ ,  $m > n$ .  
Matrika  $A = [a_{i,j}]$  je polnega ranga.

$$\begin{aligned}
 S = & \\
 & (b_1 - a_{1,1}x_1 - a_{1,2}x_2 - \dots - a_{1,n}x_n)^2 + \\
 & (b_2 - a_{2,1}x_1 - a_{2,2}x_2 - \dots - a_{2,n}x_n)^2 + \\
 & \dots \quad \dots \\
 & (b_m - a_{m,1}x_1 - a_{m,2}x_2 - \dots - a_{m,n}x_n)^2
 \end{aligned}$$

$$\|Ax - b\|^2 = \min_u \|Au - b\|^2, \quad A^T Ax = A^T b.$$

# Primer

Položimo premico ob točke  $T_i(x_i, y_i)$  v smislu najmanjših kvadratov, kjer je  $x = (0, 1, 2, 3, 4)$  in  $y = (1.5, 2.5, 3.0, 3.5, 3.7)$ .

Enačba premice:  $y = \alpha x + \beta$ . Minimiziramo funkcijo:

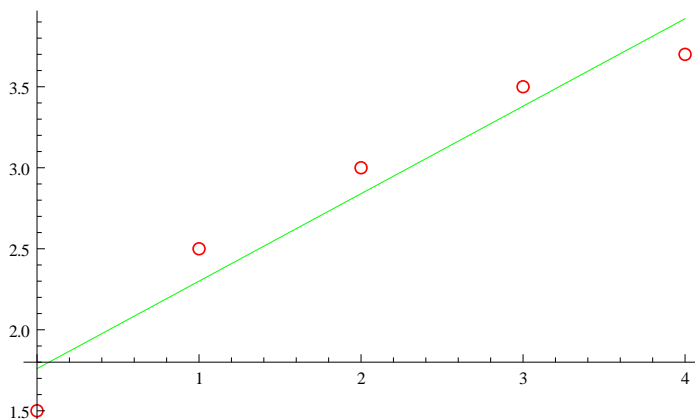
$$S(\alpha, \beta) = \sum_{i=1}^m (y_i - \alpha x_i - \beta)^2.$$

Matrika  $A = [x, 1]$ , desna stran je  $y$ .

```
x=[0;1;2;3;4]; y=[1.5;2.5;3.0;3.5;3.7];
A=[x,ones(size(x))];
a=(A'*A)\(A'*y); printf('a=(%f,%f)\n',a);
a=A\y; printf('a=(%f,%f)\n',a);
d=polyfit(x,y,1); printf('d=(%f,%f)\n',d);

d=(0.540000,1.760000)
```

## Slika 4



# Primer

Določimo konstanti  $\alpha$  in  $\beta$  tako, da bo linearna kombinacija  $\alpha e^{-x} + \beta x$  aproksimirala točke  $T_i(x_i, y_i)$  v smislu najmanjših kvadratov, kjer je

$x = (0, 1, 2, 3, 4)$  in  $y = (5, 1, -1.5, -2.5, -4, -5)$ .

Minimiziramo funkcijo:

$$S(\alpha, \beta) = \sum_{i=1}^m (y_i - \alpha e^{-x_i} - \beta x_i)^2.$$

Matrika  $A = [e^{-x}, x]$ , desna stran je  $y$ .

```
x=[0;1;2;3;4;5]; y=[5;1;-1;-2.5;-4;-5];
```

```
A=[exp(-x), x];
```

```
a=A\y; printf('a=(%f,%f)\n', a);
```

```
a=(5.084721, -0.982730)
```



## Slika 5

