

Sveučilište u Zagrebu
Fakultet strojarstva i brodogradnje

Vježbe iz kolegija Računalna matematika
Aproksimacija i interpolacija

Andrej Jokić, Vladimir Milić, Filip Maletić
{ajokic, vmilic, fmaletic}@fsb.hr

Sadržaj

1	Problem aproksimacije i interpolacije	3
2	Zadaci u MATLAB-u	5
	Literatura	12

*Ovo su nerecenzirani materijali za vježbe iz kolegija **Računalna matematika**, a odnose se na rješavanje nekih problema aproksimacije i interpolacije primjenom programskog paketa MATLAB. Ovdje izneseni pojmovi iz aproksimacije i interpolacije najvećim dijelom se temelje na knjigama [1, 2, 3]. Stoga se čitatelji upućuju na navedenu literaturu u kojoj se mogu naći izvodi i dokazi koji ovdje nisu dani.*

Autori će biti zahvalni svakomu tko upozori na greške ili predloži dodatne i poboljšane zadatke.

1 Problem aproksimacije i interpolacije

Formulacija problema aproksimacije [1]: Poznate su određene informacije o funkciji $f(x)$, definiranoj na nekom skupu $\mathcal{X} \subseteq \mathbb{R}$, potrebno je na osnovu tih informacija zamijeniti (aproksimirati) $f(x)$ nekom drugom funkcijom $\varphi(x)$ na skupu \mathcal{X} , tako da su f i φ bliske u nekom smislu. Skup \mathcal{X} je najčešće interval oblika $[a, b]$ ili diskretni skup točaka.

Opći oblik linearne aproksimacijske funkcije je

$$\varphi(x) = \sum_{i=1}^m c_i \varphi_i(x), \quad (1)$$

gdje su $\varphi_1, \dots, \varphi_m$ poznate funkcije.

Budući da je funkcija φ linearno ovisna o parametrima c_k , određivanje parametara c_k svodi se na rješavanje sustava linearnih algebarskih jednažbi.

Pretpostavimo da imamo skup podataka (x_k, f_k) , $k = 1, 2, \dots, n$, i da taj model želimo aproksimirati funkcijom oblika (1). Drugim riječima, želimo pronaći parametre c_k tako da podaci (x_k, f_k) zadovoljavaju

$$f_k = \sum_{i=1}^m c_i \varphi_i(x_k), \quad k = 1, 2, \dots, n. \quad (2)$$

Prethodne jednažbe možemo zapisati u sljedećem matričnom obliku

$$\mathbf{A}\mathbf{c} = \mathbf{f}, \quad (3)$$

gdje su $\mathbf{A} = [a_{ki}] = [\varphi_i(x_k)]$, $\mathbf{c} = [c_i]$, $\mathbf{f} = [f_k]$. Ako je podataka više nego parametara, tj. ako je $n > m$, onda je ovaj sustav preodređen (engl. *overdetermined*).

Polinomi su najčešće korištene baze linearnih aproksimacijskih funkcija. U tom slučaju $\varphi(x)$ se može zapisati u sljedećem obliku

$$\varphi(x) = \sum_{i=0}^m c_{i+1} x^{m-i}. \quad (4)$$

Najčešći oblici nelinearnih aproksimacijskih funkcija su eksponencijalne aproksimacije

$$\varphi(x) = \sum_{i=0}^m c_i e^{b_i x} \quad (5)$$

te racionalne aproksimacije

$$\varphi(x) = \frac{\sum_{i=0}^r c_{i+1} x^{r-i}}{\sum_{i=0}^s b_{i+1} x^{s-i}}. \quad (6)$$

Formulacija problema interpolacije [1]: Funkcije $f(x)$ i $\varphi(x)$ trebaju se podudarati na nekom konačnom skupu argumenata (ili kraće točaka). Te točke se obično nazivaju čvorovima

interpolacije. Ovom zahtjevu se može, ali i ne mora dodati zahtjev da se u čvorovima, osim funkcijskih vrijednosti, poklapaju i vrijednosti nekih derivacija.

Neka je funkcija f zadana na diskretnom skupu različitih točaka x_k , tj. imamo $f_k = f(x_k)$. Tada postoji jedinstveni interpolacijski polinom reda najviše n

$$\varphi(x) := p_n(x) = c_1x^n + c_2x^{n-1} + \dots + c_nx + c_{n+1}, \quad (7)$$

za koji vrijedi

$$p_n(x_k) = f_k, \quad k = 1, \dots, n+1. \quad (8)$$

Uvjet interpolacije (8) možemo raspisati u sljedeći oblik

$$\begin{aligned} p_n(x_1) &= c_1x_1^n + c_2x_1^{n-1} + \dots + c_nx_1 + c_{n+1} = f_1, \\ p_n(x_2) &= c_1x_2^n + c_2x_2^{n-1} + \dots + c_nx_2 + c_{n+1} = f_2, \\ &\vdots \\ p_n(x_{n+1}) &= c_1x_{n+1}^n + c_2x_{n+1}^{n-1} + \dots + c_nx_{n+1} + c_{n+1} = f_{n+1} \end{aligned} \quad (9)$$

ili u matricnom obliku

$$\begin{bmatrix} x_1^n & x_1^{n-1} & \dots & x_1 & 1 \\ x_2^n & x_2^{n-1} & \dots & x_2 & 1 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ x_{n+1}^n & x_{n+1}^{n-1} & \dots & x_{n+1} & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \\ \vdots \\ c_{n+1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} f_1 \\ f_2 \\ \vdots \\ f_{n+1} \end{bmatrix}, \quad \mathbf{V}\mathbf{c} = \mathbf{f}. \quad (10)$$

Matrica \mathbf{V} se naziva Vandermondova matrica.

Interpolacija polinomima visokog stupnja može imati vrlo loša svojstva. Zbog toga se često koristi po dijelovima polinomna interpolacija (tzv. splajn interpolacija)

$$\varphi|_{[x_k, x_{k+1}]} = p_k, \quad k = 1, 2, \dots, n-1. \quad (11)$$

2 Zadaci u MATLAB-u

Zadatak 2.1. Odredite koeficijente polinoma $p(x) = c_1x^5 + c_2x^3 + c_3x + c_4$ kojim ćete aproksimirati funkciju $y(x) = \frac{-x}{\sqrt{1-x^2}}$ na intervalu $x \in [-4/5, 4/5]$ tako da problem svedete na rješavanje sustava linearnih algebarskih jednačnji.

Rješenje.

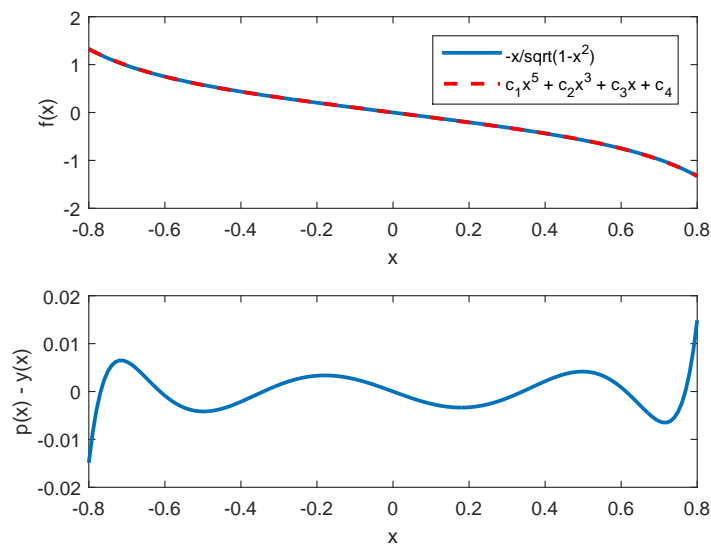
ans =

-1.2767

-0.1501

-1.0290

-0.0000



Slika 1:

□

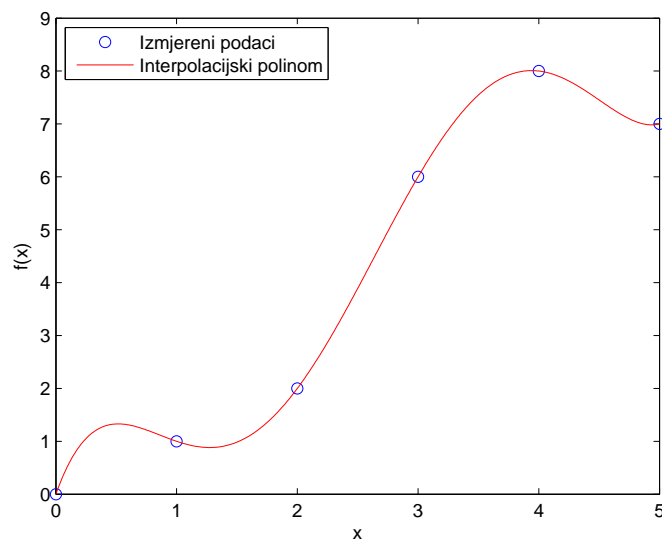
Zadatak 2.2. Odredite koeficijente \mathbf{c} polinoma kojim ćete interpolirati izmjerene podatke (x_k, f_k) rješavanjem linearnog sustava $\mathbf{V}\mathbf{c} = \mathbf{f}$, gdje je $\mathbf{f} = [f_k]$ i \mathbf{V} je Vandermondova matrica od $\mathbf{x} = [x_k]$.

x_k	0	1	2	3	4	5
f_k	0	1	2	6	8	7

Rješenje.

$\mathbf{c} =$

- 0.1000
- 1.3333
- 6.0000
- 10.1667
- 6.4000
- 0



Slika 2:

□

Zadatak 2.3. Odredite koeficijente polinoma 1., 3., 5. i 6. stupnja kojima ćete aproksimirati skup izmjerenih podataka (x_k, f_k) primjenom MATLABove ugrađene funkcije `polyfit()`.

x_k	-3	-2	-1	0	1	2	3
f_k	-0.2774	0.8958	-1.5651	3.4565	3.0601	4.8568	3.8982

Rješenje.

p1 =

0.8955 2.0464

p3 =

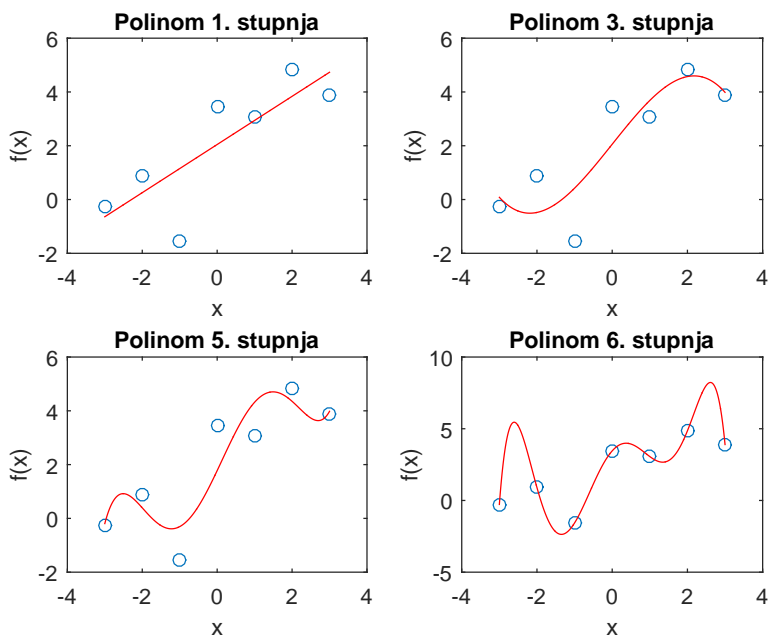
-0.1225 -0.0025 1.7531 2.0563

p5 =

0.0477 -0.0272 -0.6795 0.2576 2.9443 1.7769

p6 =

-0.1078 0.0477 1.3935 -0.6795 -3.9948 2.9443 3.4565



Slika 3:

□

Zadatak 2.4. Odredite koeficijente c_1 , c_2 i c_3 rješavanjem sustava linearnih algebarskih jednadžbi tako da funkcija $f(x) = c_1e^x + c_2xe^{-x} + c_3$ aproksimira podatke (x_k, f_k) .

x_k	1.2	2.8	4.3	5.4	6.8	7.9
f_k	7.5	16.1	38.9	67.0	146.6	266.2

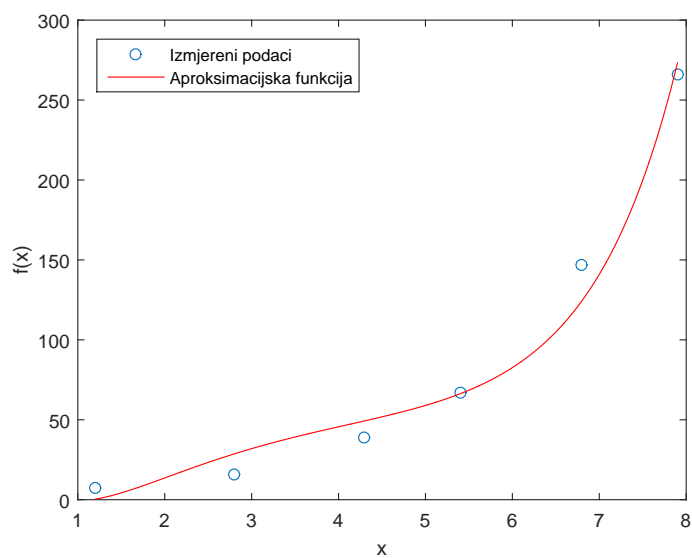
Rješenje.

ans =

0.0824

-142.3003

51.5242



Slika 4:

□

Zadatak 2.5. Primjenom MATLABove ugrađene funkcije `lsqcurvefit()` odredite koeficijente a i b funkcije ae^{bx} kojom ćete aproksimirati podatke (x_k, f_k) iz zadatka 2.4.

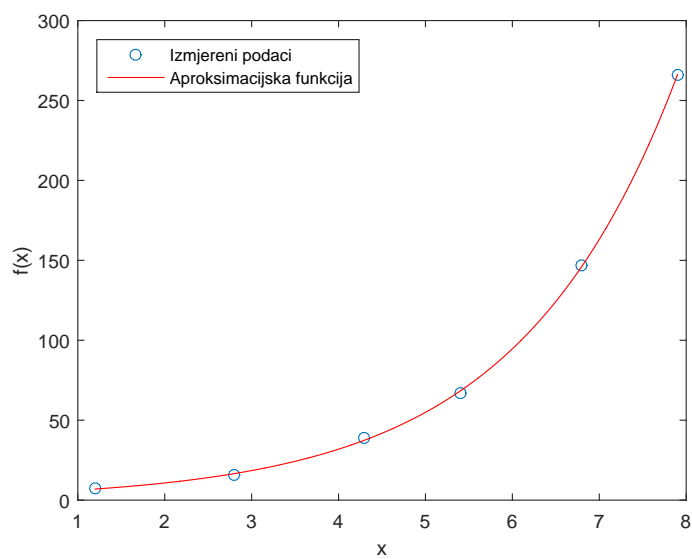
Rješenje.

$a =$

3.6137

$b =$

0.5442



Slika 5:

□

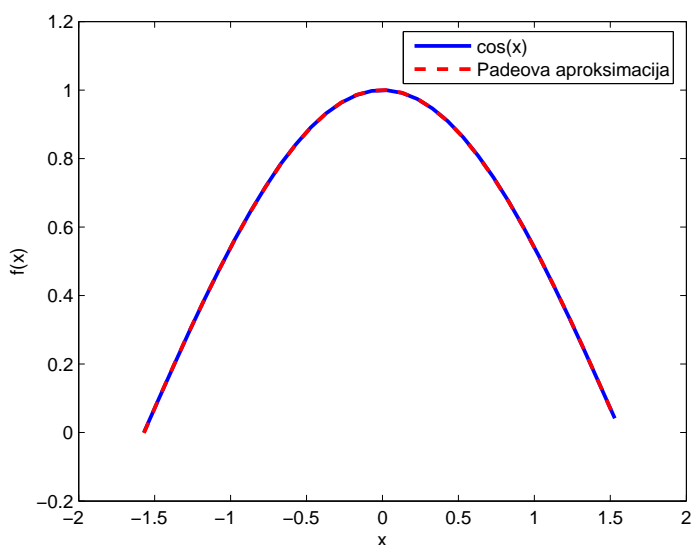
Zadatak 2.6. Primjenom MATLABove ugrađene funkcije `lsqcurvefit()` odredite koeficijente racionalne aproksimacije oblika

$$p(x) = \frac{\sum_{i=1}^4 a_i x^{i-1}}{\sum_{i=1}^4 b_i x^{i-1}}$$

funkcije $\cos(x)$ na intervalu $x \in \left[-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}\right]$.

Rješenje. Za početne uvjete $a_1 = 1$, $a_2 = a_3 = a_4 = 0$, $b_1 = 1$, $b_2 = b_3 = b_4 = 0$ i levenberg-marquardtov algoritam:

```
a1 =  
    0.8861  
a2 =  
    0.5285  
a3 =  
   -0.3602  
a4 =  
   -0.2149  
b1 =  
    0.8856  
b2 =  
    0.5287  
b3 =  
    0.0876  
b4 =  
    0.0516
```



Slika 6:

□

Zadatak 2.7. Primjenom MATLABovih ugrađeni funkcija `spline()` i `interp1()` podatke interpolirajte kubičnim splajnom i po dijelovima Hermite-ovim polinomom. Ispišite

x_k	0	5	10	15	20	25	30	35	40	45	50	55
f_k	0.1	1.884	2.732	2.022	1.65	1.5838	-0.073	-0.002	-0.1122	0.106	1.5265	-0.6321

koeficijente kubičnog splajna.

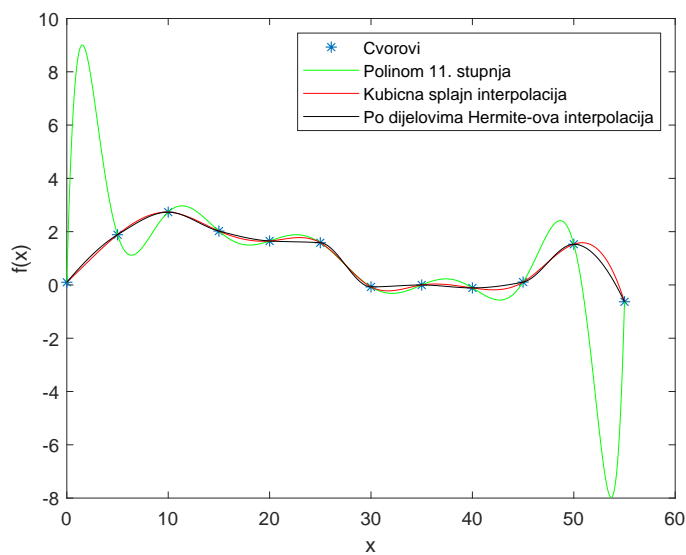
Rješenja.

ans =

```

-0.0018    0.0086    0.3594    0.1000
-0.0018   -0.0187    0.3087    1.8840
 0.0041   -0.0460   -0.0150    2.7320
 0.0005    0.0158   -0.1660    2.0220
-0.0064    0.0234    0.0299    1.6500
 0.0099   -0.0726   -0.2164    1.5838
-0.0068    0.0763   -0.1981   -0.0730
 0.0019   -0.0252    0.0573   -0.0020
 0.0034    0.0028   -0.0546   -0.1122
-0.0083    0.0533    0.2259    0.1060
-0.0083   -0.0716    0.1342    1.5265

```



Slika 7:

□

Literatura

- [1] Drmač, Z., Hari, V., Marušić, M., Rogina, M., Singer, S., Singer, S. *Numerička analiza; Poglavlje 7: Aproksimacija i interpolacija*. Sveučilište u Zagrebu, PMF - Matematički odjel, 2003. Dostupno na: http://web.math.pmf.unizg.hr/~singer/num_anal/num_anal.pdf
- [2] Phillips, G. M. *Interpolation and Approximation by Polynomials*. Springer-Verlag, New York, 2003.
- [3] Davis, P. J. *Interpolation and Approximation*, Dover Publications, New York, 1975.