

Digitální učební materiál



Číslo projektu:	CZ.1.07/1.5.00/34.0548
Název školy:	Gymnázium, Trutnov, Jiráskovo náměstí 325
Název materiálu:	VY_32_INOVACE_158_IVT
Autor:	Ing. Pavel Bezděk
Tematický okruh:	Algoritmy
Datum tvorby:	září 2013
Ročník:	4. ročník a oktáva
Anotace:	Algoritmus XVIII. – Algoritmus interpolačních polynomů I. Lagrangeův polynom
Metodický pokyn:	Při výuce nutno postupovat individuálně.

Pokud není uvedeno jinak, je použitý materiál z vlastních zdrojů autora DUM.



Autor	Ing. Pavel Bezděk		
Vytvořeno dne	18. 9. 2013		
Odpilotováno dne	3. 4. 2014	ve třídě	4.A
Vzdělávací oblast	Informatika a informační a komunikační technologie		
Vzdělávací obor	Informatika a výpočetní technika		
Tematický okruh	Algoritmus		
Téma	Algoritmus XVIII. - Algoritmus interpolačních polynomů I. - Lagrangeův polynom		
Klíčová slova	Algoritmus, Lagrangeův interpolační polynom		

Lagrangeův interpolační polynom

Interpolace x extrapolace

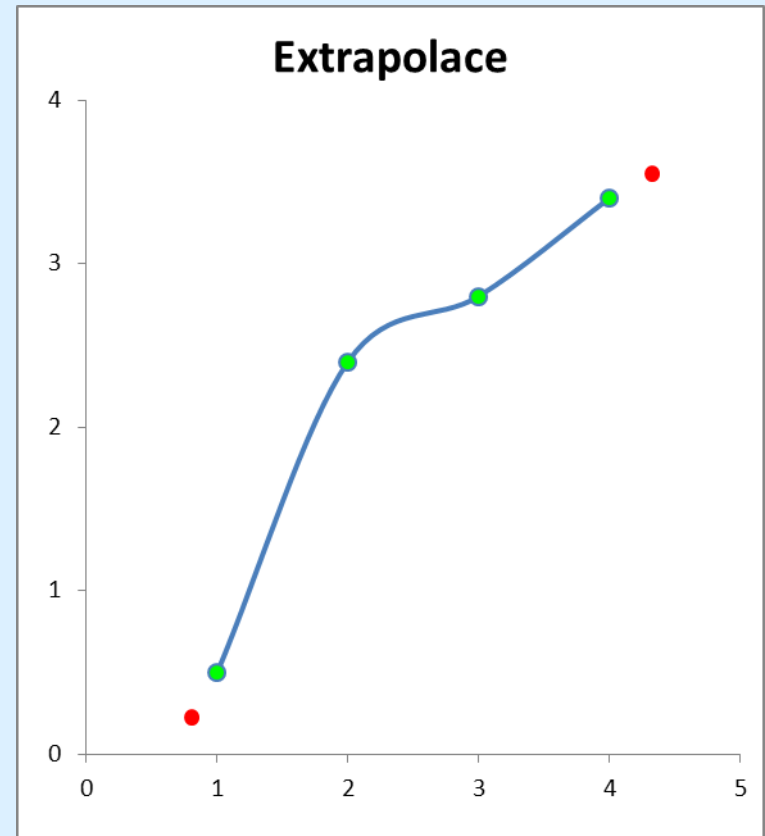
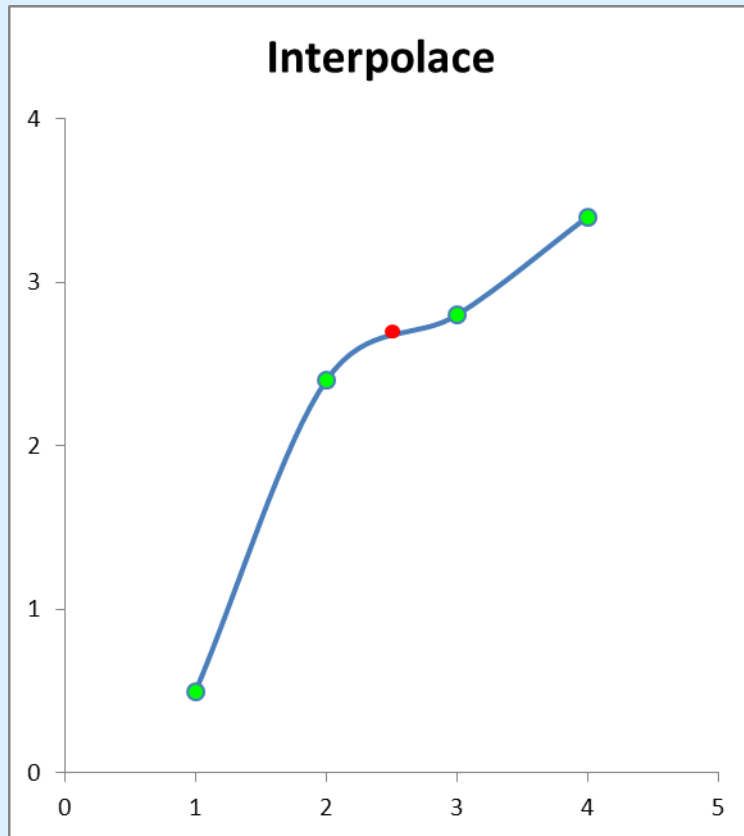
Interpolace je přibližný výpočet hodnot funkce v bodě, které leží uvnitř daného intervalu $\text{int}(\mathbf{x}_0, \mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, \dots, \mathbf{x}_n)$.

Extrapolace je přibližný výpočet hodnot funkce v bodě, které leží vně intervalu $\text{int}(\mathbf{x}_0, \mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, \dots, \mathbf{x}_n)$ z hodnot funkce v krajních bodech \mathbf{x}_0 a \mathbf{x}_n , popř. i z hodnot funkce v některých vnitřních bodech intervalu $\text{int}(\mathbf{x}_0, \mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, \dots, \mathbf{x}_n)$. Chyba výpočtu může být velká. Ale pro x velmi blízká koncovým bodům intervalu $\text{int}(\mathbf{x}_0, \mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, \dots, \mathbf{x}_n)$, lze dostat dobré výsledky.

Interpolace

x

extrapolace



Vypočteme bod funkce ● mezi známými body funkce ●

Vypočteme bod funkce ● mimo známé body funkce ●

Interpolační podmínky

Předpokládejme nyní, že funkce f je dána pouze svou *hodnotou v $n+1$ bodech $x_0, x_1, x_2, \dots, x_n$* a že chceme najít aproximaci φ takovou, která napodobuje chování funkce f v okolí všech těchto bodů. Např. funkce zadané tabulkou.

O tabulkových bodech x_i $i=0, 1, 2, \dots, n$, v nichž jsou zadané hodnoty $f(x_i)$, budeme předpokládat, že jsou navzájem různé.

Budeme se při interpolaci snažit volit funkci φ tak, aby platilo

$$\varphi(x_i) = f(x_i) \quad i = 0, 1, 2, \dots, n \quad (\text{interpolační podmínky})$$

tj. aby přesně nabývala zadaných funkčních hodnot.

Existuje takový interpolační polynom pro funkci f v bodech $x_0, x_1, x_2, \dots, x_n$ a budeme ho značit L_n a nazývat *Lagrangeův interpolační polynom*.

Tabulkovým bodům $x_0, x_1, x_2, \dots, x_n$ budeme říkat *uzly interpolace*.

Lagrangeův interpolační polynom

$$L_n(x) = \sum_{i=0}^n f(x_i) l_i(x)$$

Lagrangeův interpolační polynom

(Polynom n -tého stupně: $P_n(x) = p_0 + p_1x + p_2x^2 + p_3x^3 + \dots + p_nx^n$
nejvyšší mocnina x je n -tá – x^n a $p_n \neq 0$)

$$L_n(x) = \sum_{i=0}^n f(x_i) l_i(x)$$

kde l_i jsou polynomy n -tého stupně takové, že platí $l_i(x_k) = 0$ pro $k \neq i$

$l_i(x_k) = 1$ pro $k = i$

(x_i jsou navzájem různé, $i = 0, 1, 2, \dots, n$)

$i, k = 0, 1, 2, \dots, n$

Polynom l_i má tedy kořeny $x_0, x_1, \dots, x_{i-1}, x_{i+1}, \dots, x_n$

a můžeme jej zapsat ve tvaru:

$$l_i(x) = \frac{(x-x_0)(x-x_1)\dots(x-x_{i-1})(x-x_{i+1})\dots(x-x_n)}{(x_i-x_0)(x_i-x_1)\dots(x_i-x_{i-1})(x_i-x_{i+1})\dots(x_i-x_n)}$$

Výpočet Lagrangeova polynomu

Funkce f dána svými hodnotami v bodech $x_0=0, x_1=1, x_2=-1, x_3=3,$
 $f(0)=1, f(1)=2, f(-1)=2, f(3)=0.$

Vypočítáme přibližnou hodnotu $f(2)$ pomocí Lagrangeova interpolačního polynomu

$$\begin{aligned}l_0(x) &= ((x-1)(x+1)(x-3))/((0-1)(0+1)(0-3)) = 1/3(x-1)(x+1)(x-3) & l_0(2) &= -1 \\l_1(x) &= ((x-0)(x+1)(x-3))/((1-0)(1+1)(1-3)) = (1/(-4))x(x+1)(x-3) & l_1(2) &= 3/2 \\l_2(x) &= ((x-0)(x-1)(x-3))/((-1-0)(-1-1)(-1-3)) = (1/(-8))x(x-1)(x-3) & l_2(2) &= 1/4 \\l_3(x) &= ((x-0)(x-1)(x+1))/((3-0)(3-1)(3+1)) = (1/24)x(x+1)(x-3) & l_3(2) &= 1/4\end{aligned}$$

$$L_3(2) = 1 \cdot (-1) + 2 \cdot 3/2 + 2 \cdot 1/4 + 0 \cdot 1/4 = 5/2 \approx f(2)$$

Lagrangeův polynom:

$$L_3 = 1 \cdot l_0(x) + 2 \cdot l_1(x) + 2 \cdot l_2(x) + 0 \cdot l_3(x)$$

$$L_3 = (1/3)(x-1)(x+1)(x-3) - (1/2)x(x+1)(x-3) - (1/4)x(x-1)(x-3)$$

$$L_3(2) = -(5/12)x^3 + x^2 + (5/12)x + 1$$

Lineární a kvadratická interpolace

Lineární interpolace $n=1$, máme známé 2 body funkce, aproximujeme polynomem 1.stupně $P_1 = p_0 + p_1x$ jeho grafem je přímka spojující 2 známé body funkce, vypočtený bod tedy leží na této přímce. Používáme třeba při práci s tabulkami.

$$L_1 = \frac{(x - x_1)}{(x_0 - x_1)} f(x_0) + \frac{(x - x_0)}{(x_1 - x_0)} f(x_1)$$

Kvadratická interpolace $n=2$, máme známé 3 body funkce, aproximujeme polynomem 2.stupně $P_2 = p_0 + p_1x + p_2x^2$ jeho grafem je parabola spojující 3 známé body funkce, vypočtený bod tedy leží na této parabole. Kvadratická interpolace je přesnější než lineární interpolace (kromě případů, když funkce f je lineární).

$$L_2 = \frac{(x - x_1)(x - x_2)}{(x_0 - x_1)(x_0 - x_2)} f(x_0) + \frac{(x - x_0)(x - x_2)}{(x_1 - x_0)(x_1 - x_2)} f(x_1) + \frac{(x - x_0)(x - x_1)}{(x_2 - x_0)(x_2 - x_1)} f(x_2)$$

Výpočet lineární a kvadratické interpolace

Tabulka hodnot funkce $f(x)=\sin(x)$, máme dopočítat hodnotu $\sin 20^\circ 18'$ z hodnot v bodech $x_0=20^\circ$, $x_1=21^\circ$, $x_2=22^\circ$.

$$20^\circ 18' = 20,3^\circ$$

x	20°	21°	22°
sin (x)	0,34202	0,35837	0,37461

Lineární interpolace:

$$L_1(x) = f(x_0) (x-x_1)/(x_0-x_1) + f(x_1) (x-x_0)/(x_1-x_0)$$

$$\begin{aligned} \sin 20^\circ 18' &\approx 0,34202(20,3-21)/(20-21) + 0,35837 (20,3-20)/(21-20)= \\ &= 0,346925 \approx 0,34693 \end{aligned}$$

Kvadratická interpolace:

$$\begin{aligned} L_2(x) = & f(x_0)((x-x_1)(x-x_2))/((x_0-x_1)(x_0-x_2)) + f(x_1)((x-x_0)(x-x_2))/((x_1-x_0)(x_1-x_2)) \\ & + f(x_2) ((x-x_0)(x-x_1))/((x_2-x_0)(x_2-x_1)) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \sin 20^\circ 18' \approx & 0,34202 ((20,3-21)(20,3-22))/((20-21)(20-22)) \\ & + 0,35837((20,3-20)(20,3-22))/((21-20)(21-22)) \\ & + 0,37461 ((20,3-20)(20,3-21))/((22-20)(22-21)) = 0,346936 \approx 0,34694 \end{aligned}$$

Přesná hodnota $\sin 20^\circ 18' = 0,34693655 \approx 0,34694$. Vidíme, že kvadratická interpolace je přesnější, ale v tomto případě přesnost lineární interpolace byla dostačující.

program Lagrange;

uses crt;

const n=10;

type pole=array[1..n] of real;

var xx,yy: pole; x,y: real; i,k,l,mm:byte;

procedure nacti(m:byte;var aa,bb:pole);

var d:byte; g,gg:real;

begin

for d:=1 to m do begin

writeln(' Zadej souradnice ',d,'. bodu:');

write(' x='); readln(g); aa[d]:=g;

write(' y='); readln(gg); bb[d]:=gg; end;

end;

procedure tisk(m:byte;aa,bb:pole);

var t:byte;

begin writeln; for t:=1 to m do write('
f(',aa[t]:5:3,')=',bb[t]:5:3,' ');

writeln; end;

Lagrangeova interpolace

Pascal

```

procedure lagran(m:byte; a:real; aa,bb:pole; var ss:real);
var q,qq:byte; s,j,z:real;
begin    ss:=0;
    for q:=1 to m do begin    s:=1; j:=1; z:=0;
        if q=1 then for qq:=2 to m do begin
            s:=s*(a-aa[qq]); j:=j*(aa[q]-aa[qq])
            end
        else if q<m then begin
            for qq:=1 to q-1 do begin
                s:=s*(a-aa[qq]); j:=j*(aa[q]-aa[qq])
                end;
            for qq:=q+1 to m do begin
                s:=s*(a-aa[qq]); j:=j*(aa[q]-aa[qq])
                end
            end
        else for qq:=1 to m-1 do begin
            s:=s*(a-aa[qq]); j:=j*(aa[q]-aa[qq])
            end;
        z:=((s/j)*bb[q]); write(' f(x',q,')*l',q,'=',z:5:3,' '); ss:=ss+z;
        end; writeln;
    end;
end;

```

```
begin  
clrscr;  
writeln(' Zadej pocet bodu: Maximum = ',n); read(mm);  
writeln(' Zadej x-souradnici hledaneho bodu: '); readln(x);  
writeln;  
nacti(mm,xx,yy); writeln;  
  
lagran(mm,x,xx,yy,y);  
  
writeln; writeln(' Zadane body : ');  
tisk(mm,xx,yy);  
  
writeln;  
writeln( ' Hodnota Lagrangeova polynomu L',mm,(' ,x:3:2,') =',y:10:3);  
  
repeat until keypressed;  
end.
```

Lagrangeuv interpolační polynom

C++

```
// Lagrangeuv interpolacni polynom
#include <iostream>
#include <stdlib.h>
// #include <conio.h>
const int N=50;
using namespace std;

int main()
{
    double x[N],y[N]; // tabulka funkce
    double x0,fx0,cit,jm; // x0 -> bod, v nemz urcujeme funkcní hodnotu
    int i,n,p;
    cout<<endl<<" Lagrangeuv interpolacni polynom."<<endl;
    cout <<endl<<" Zadejte pocet vstupnich bodu (max. 50):"<<endl;
    cout<<" Pocet bodu: "; cin >> n; cout<<endl;

    cout <<" Zadejte tabulku:"<<endl;
    for(i=0;i<n;i++)
    {cout<<" x["<<i<<"]=" "; cin >>x[i];
    cout<<" y["<<i<<"]=" "; cin >>y[i];}
```

```

cout << endl<<" Zadejte hodnotu x0, pro niz chceme urcit y=f(x0)"<<endl;
    cout<<" x0 = "; cin >> x0; cout<<endl;
    for (i=0;i<n;i++) {cout<<" x["<<i<<"]="<<x[i]<<" y["<<i<<"]="<<y[i]<<endl;}
    fx0=0; for( int i=0; i<n; i++) { cit=1; jm= 1; if (i==0) {for ( p=1; p<n;p++)
        {cit *=(x0-x[p]); jm *=(x[i] - x[p]); }
        }
        else if (i<(n-1))
        { for ( p=0; p<(i);p++) {cit *=(x0-x[p]); jm *=(x[i] - x[p]); }
          for(p=(i+1); p<n;p++) {cit *=(x0-x[p]); jm *=(x[i] - x[p]); }
        }
        else { for(p=0; p<(n-1);p++)
            {cit *=(x0-x[p]); jm *=(x[i] - x[p]); }
            }
        fx0 +=((cit/jm)*y[i]);
    }
    cout<<endl<<" f("<<x0<<") = "<<fx0<<endl;
    return 0;
}

```

Použité zdroje

PŘIKRYL, Petr. *Numerické metody analýzy*. Praha: Státní nakladatelství technické literatury, 1988. MATEMATIKA PRO VYSOKÉ ŠKOLY TECHNICKÉ, sešit XXIV.