

Interpolacija

Pri merjenju imamo večinoma opravka s funkcijami, ki so diskretno podane kot

x :	x_0	x_1	...	x_n
$f(x)$:	y_0	y_1	...	y_n

Predpostavimo sedaj, da so izmerjene vrednosti natančno poznane. Radi bi določili vrednosti funkcije $f(x)$, pri argumentu x , ki ga ni v tabeli. Da to naredimo skonstruiramo neko interpolacijsko funkcijo, ki zavzame pri znanih x_n izmerjene vrednosti y_n . Najpogosteje se uporablja interpolacija s polinomom. Polinome uporabljamo zato, ker so končni, se jih da preprosto izračunati, so povsod lepo zvezno odvedljivi in integrabilni.

INTERPOLACIJSKI POLINOM

Če naj gre polinom skozi vseh $(n + 1)$ točk, je takšen polinom samo eden. Skonstruiramo ga z Lagrangevo formulo za interpolacijski polinom, ki ima obliko

$$p_n(x) = \sum_{i=0}^n y_i L_i^{(n)}(x)$$

kjer so $L_i^{(n)}(x)$ polinomi n -te stopnje in se imenujejo Lagrangevi koeficienti in jih izračunamo kot

$$L_i^{(n)}(x) = \frac{(x - x_0)(x - x_1) \cdots (x - x_{i-1})(x - x_{i+1}) \cdots (x - x_n)}{(x_i - x_0)(x_i - x_1) \cdots (x_i - x_{i-1})(x_i - x_{i+1}) \cdots (x_i - x_n)}$$

Težave interpolacijskih polinomov so, da napačno napovejo vrednosti izven območja naših podatkov, se pravi da ne ekstrapolirajo pravilno. Polinomi višje stopnje imajo večje oscilacije na koncih podatkovnih območij.

LINEARNA INTERPOLACIJA MED DVEMA TOČKAMA

Med dvema sosednjima točkama aproksimiramo funkcijo kar s premico oblike

$$y = \frac{y_{i+1} - y_i}{x_{i+1} - x_i} (x - x_i) + y_i$$

za del na intervalu (x_i, x_{i+1}) .