

# Roteiro para Atividade Laboratorial: Ajuste e Modelagem de Perfis de Temperatura e Velocidade no MATLAB

**Objetivo:** Este experimento visa introduzir os alunos ao MATLAB, utilizando habilidades de programação para ajustar dados experimentais, calcular gradientes e realizar análises baseadas em modelos teóricos. O foco é desenvolver habilidades em manipulação de dados, ajustes de curvas e construção de gráficos para aplicações em física moderna

## Parte 1: Ajuste do Perfil de Velocidade

### Passos:

#### I) Carregar os dados experimentais de velocidade e temperatura do link abaixo:

[https://fap.if.usp.br/~jhsevero/Fisica\\_Experimental\\_C\\_Semestral\\_2025/page-6/](https://fap.if.usp.br/~jhsevero/Fisica_Experimental_C_Semestral_2025/page-6/)

**Obs\_01:** Escolha os dados de acordo com seu grupo de trabalho. Para se certificar do número do seu grupo de trabalho consulte o endereço: [https://fap.if.usp.br/~jhsevero/Fisica\\_Experimental\\_C\\_Semestral\\_2025/page-12/](https://fap.if.usp.br/~jhsevero/Fisica_Experimental_C_Semestral_2025/page-12/)

**Objetivo:** Ajustar os dados experimentais de velocidade de rotação do plasma a polinômios de 4º e 5º graus, comparar a qualidade dos ajustes usando o coeficiente  $R^2$  que mede a qualidade do ajuste. Gerar um gráfico com barras de erro, intervalos de confiança e legenda informativa.

#### II) Carregar o matlab e crie um novo script chamado script\_01.

**Obs\_02:** Vocês no final das atividades desse laboratório terão criado 4 scripts e todos eles devem ser anexados ao relatório final.

**Obs\_03:** Comece sempre o script com as funções `clc`; `clear`; `close all`. Em matlab:

- **clear:** apaga todas as variáveis do workspace, liberando a memória que estava sendo utilizada por elas (ou seja, após usar `clear`, as variáveis não estarão mais disponíveis).
- **clc:** limpa a janela de comandos, removendo todo o texto exibido anteriormente.
- **close all:** fecha todas as janelas de figuras (plots) que estiverem abertas.

Esses comandos são frequentemente utilizados no início de scripts para “resetar” o ambiente, evitando a interferência de variáveis ou figuras anteriores.

#### III) Carregar os dados experimentais:

##### Matlab

% Vetores de entrada

```
r_Exp = [0; 0.01; 0.02; ... ]; % Raio experimental (m)
Vphi_Exp = [24.4725; 22.2933; ... ]; % Velocidade experimental (m/s)
Vphi_Exp_err = [0.9428; 1.8117; ... ]; % Incertezas experimentais (m/s)
```

#### IV) Ajustar os dados a polinômios de 4° e 5° graus:

##### Matlab

```
p4 = polyfit(r_Exp, Vphi_Exp, 4); % Ajuste de 4° grau
p5 = polyfit(r_Exp, Vphi_Exp, 5); % Ajuste de 5° grau
poly4_val = polyval(p4, r); % Avaliação do polinômio de 4° grau
poly5_val = polyval(p5, r); % Avaliação do polinômio de 5° grau
```

**Obs\_04:** Para que você possa avaliar o ajuste polinomial, crie um vetor  $r$  com 1000 pontos. Para isso use a função linspace do Matlab. Para ver como escrever corretamente essa função vá até a Command Window e escreva help linspace. Você verá a seguinte informação: linspace(X1, X2, N)', tome X1=0; X2=0.18 e N=1000.

#### V) Calcular o coeficiente $R^2$ para cada ajuste:

**Obs\_05:** O intervalo de confiança é calculado apenas para o modelo com maior  $R^2$

##### Matlab

```
SSres4 = sum((Vphi_Exp - polyval(p4, r_Exp)).^2);
SSres5 = sum((Vphi_Exp - polyval(p5, r_Exp)).^2);
SStot = sum((Vphi_Exp - mean(Vphi_Exp)).^2);
R2_4 = 1 - SSres4/SStot;
R2_5 = 1 - SSres5/SStot;
```

#### VI) Selecionar o melhor ajuste (maior $R^2$ ):

##### Matlab

```
if R2_5 > R2_4
    best_poly = poly5_val; % Seleciona 5° grau se R² maior
else
    best_poly = poly4_val; % Seleciona 4° grau se R² maior
```

```
end
```

## VII) Calcular o intervalo de confiança de 95% para o melhor modelo:

### Matlab

```
RMSE_best = sqrt(SSres_best / (length(r_Exp) - grau)); % RMSE (Raiz do Erro Quadrático Médio) do melhor modelo
```

```
conf_range = 1.96 * RMSE_best; % Intervalo de 95%
```

```
upper_conf = best_poly + conf_range; % Limite superior
```

```
lower_conf = best_poly - conf_range; % Limite inferior
```

## VIII) Gerar o gráfico comparativo:

### Matlab

```
figure;
```

```
hold on;
```

```
% Intervalo de confiança (preenchimento)
```

```
fill([r; flipud(r)], [upper_conf; flipud(lower_conf)], 'b', ...
```

```
'FaceAlpha', 0.1, 'EdgeColor', 'none');
```

```
% Dados experimentais com erro
```

```
errorbar(r_Exp, Vphi_Exp, Vphi_Exp_err, 'ko', 'LineWidth', 1.5, ...
```

```
'MarkerFaceColor', 'w', 'CapSize', 0);
```

```
% Ajustes polinomiais
```

```
p1 = plot(r, poly4_val, 'b-', 'LineWidth', 2);
```

```
p2 = plot(r, poly5_val, 'r--', 'LineWidth', 2);
```

```
% Configurações do gráfico
```

```
xlabel('Raio (r) [m]', 'FontSize', 12);
```

```
ylabel('Velocidade de Rotação ( $V_{\phi}$ ) [m/s]', 'FontSize', 12);
```

```

title('Perfil de Velocidade - TCABR', 'FontSize', 14);
legend([p1 p2], ...
    sprintf('Ajuste 4º Grau (R² = %.4f)', R2_4), ...
    sprintf('Ajuste 5º Grau (R² = %.4f)', R2_5), ...
    'Location', 'northeast');
grid on;
ylim([0 1.2*max(Vphi_Exp)]);
set(gca, 'FontSize', 12);

```

### Saída Esperada:

#### - Gráfico contendo:

- Pontos experimentais com barras de erro.
- Curvas dos ajustes de 4º e 5º graus.
- Intervalo de confiança de 95% para o melhor modelo.
- Legenda com  $R^2$  de cada ajuste.

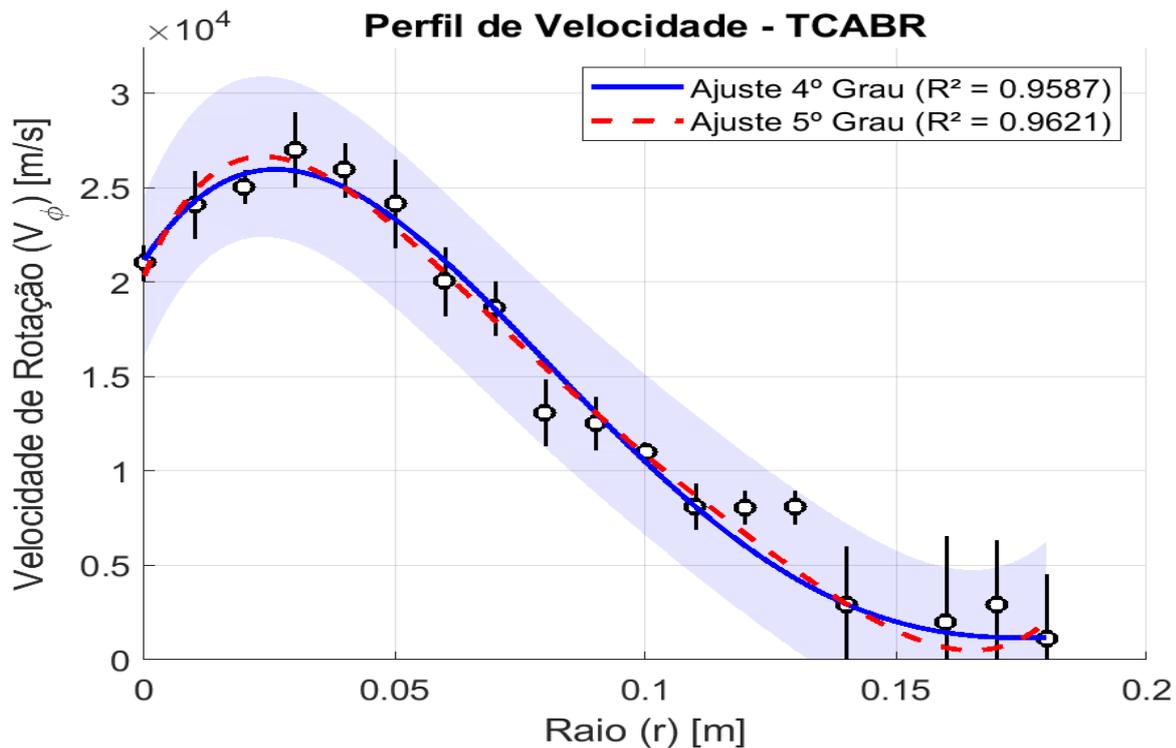
#### - Resultados numéricos:

- Coeficientes dos polinômios (impressos via `fprintf`).
- Valores de  $R^2$  e RMSE.

Grau do polinômio	$R^2$	RMSE	$ax^5$	$bx^4$	$cx^3$	$dx^2$	$ex^1$	$f$
4 Grau ( $a_4, b_4, c_4, d_4, e_4$ )								
5 Grau ( $a_5, b_5, c_5, d_5, e_5, f_5$ )								

### Observações:

- O intervalo de confiança é calculado apenas para o modelo com maior  $R^2$ .



- O script fornecido já implementa todas as etapas acima. Certifique-se de incluí-lo no relatório.

.....

## Parte 2: Ajuste do Perfil de Temperatura Iônica

**Objetivo:** Ajustar os dados experimentais de temperatura a uma função canônica do tipo  $T_i(r) = (T_{i,max} - T_{i,min})(1 - (r/a)^2)^n + T_{i,min}$ , calcular métricas de qualidade ( $R^2$ ),  $RMSE$ ) e gerar um gráfico com intervalo de confiança de 95%.

### Passos para Implementação no MATLAB

**I. Carregar Dados Experimentais e Definir Variáveis. Crie um novo script chamado script\_02:**

**Matlab**

```
clc; clear; close all;
```

```
% Dados experimentais (exemplo)
```

```
r_data = [0.1021, 4.5631, ..., 17]/100;    % Raio experimental (m)
Ti_reconstructed = [269.93, 212.63, ..., 32]; % Temperatura (eV)
Ti_data_err = 1*[12.54, 8.897, ..., 11];    % Incertezas (eV)
```

```
% Parâmetros físicos
```

```
a = 0.18; % Raio menor do plasma (m)
```

```
...
```

## II. Definir a Função Canônica

### Matlab

```
% Função de ajuste:  $T_i(r) = (T_{\max} - T_{\min}) \cdot (1 - (r/a)^2)^n + T_{\min}$ 
```

```
Ti_function = @(params, r) (params(1) - params(2)) .* (1 - (r/a).^2).^params(3) +  
params(2);
```

## III. Ajustar Parâmetros com **lsqcurvefit**

### Matlab

```
% Chute inicial e configurações
```

```
initial_guess = [270, 30, 3.5]; % [T_max, T_min, n]
```

```
options = optimset('Display', 'iter', 'MaxIter', 1000);
```

**Obs\_05:** No site da disciplina ([https://fap.if.usp.br/~jhsevero/Fisica\\_Experimental\\_C\\_Semestral\\_2025/resources/Franck-Hertz/PDF/lsqcurvefit.pdf](https://fap.if.usp.br/~jhsevero/Fisica_Experimental_C_Semestral_2025/resources/Franck-Hertz/PDF/lsqcurvefit.pdf)) há um material explicativo sobre a função Matlab **lsqcurvefit**. Recomendo fortemente a leitura para compreender melhor o funcionamento dessa função.

```
% Otimização
```

```
[best_params, ~, residual, ~, ~, ~, J] = lsqcurvefit(...
```

```
    Ti_function, initial_guess, r_data, Ti_reconstructed, [], [], options);
```

```
% Resultados
```

```
T_i_max = best_params(1);
```

```
T_i_min = best_params(2);
```

```
n = best_params(3);
```

#### IV. Encontrar os Parâmetros Ajustados e o Jacobiano (J)

```
[best_params_temp, ~, residual, ~, ~, ~, J] = lsqcurvefit(...  
    @(params, r) Ti_function(params, r), ...  
    initial_guess_temp, r_data, Ti_reconstructed, [], [], options);
```

#### IX) Obter as Métricas

```
Ti_fit = Ti_function(best_params_temp, r_data);
```

```
SSres = sum((Ti_reconstructed - Ti_fit).^2);
```

```
SStot = sum((Ti_reconstructed - mean(Ti_reconstructed)).^2);
```

```
R2 = 1 - SSres/SStot;
```

```
RMSE = sqrt(SSres / length(Ti_reconstructed));
```

#### X) Intervalo de Confiança

**% 1. Estimar a matriz de covariância dos parâmetros (a partir do jacobiano)**

```
cov_matrix = inv(J' * J) * SSres / (length(Ti_reconstructed) - length(initial_guess_temp));
```

**% 2. Define a malha fina e calcula a curva ajustada**

```
r_fine = linspace(0, a, 1000);
```

```
Ti_fine = Ti_function(best_params_temp, r_fine);
```

**% 3. Cálculo da variância da predição usando o Jacobiano analítico**

```
pred_var = zeros(size(r_fine));
```

```
for i = 1:length(r_fine)
```

```
    X = 1 - (r_fine(i)/a)^2; % termo intermediário
```

```

% Derivada em relação a T_i,max:  $(1 - (r/a)^2)^n$ 
dTmax = X^(best_params_temp(3));

% Derivada em relação a T_min:  $1 - (1 - (r/a)^2)^n$ 
dTmin = 1 - X^(best_params_temp(3));

% Derivada em relação a n:  $(T_{max} - T_{min}) * (1 - (r/a)^2)^n * \log(1 - (r/a)^2)$ 
if X <= 0
    dn = 0; % Evita log(0)
else
    dn = (best_params_temp(1) - best_params_temp(2)) * X^(best_params_temp(3)) *
log(X);
end

J_val = [dTmax, dTmin, dn];
pred_var(i) = J_val * cov_matrix * J_val';
end

% Calcula o intervalo de confiança 95%
conf_range = 1.96 * sqrt(pred_var + RMSE^2 + mean(Ti_data_err)^2);
upper_conf = Ti_fine + conf_range;
lower_conf = Ti_fine - conf_range;

```

## VI. Gerar Gráfico Comparativo

### Matlab

```
figure;
```

```
hold on;
```

```
% Plot do intervalo de confiança
```

```
h_patch = fill([r_fine, fliplr(r_fine)], [upper_conf, fliplr(lower_conf)], 'b', ...
    'FaceAlpha', 0.15, 'EdgeColor', 'none');
uistack(h_patch, 'bottom');
```

### **% Plot dos dados experimentais com barras de erro**

```
errorbar(r_data, Ti_reconstructed, Ti_data_err, 'ko', ...
    'LineWidth', 1.5, 'MarkerFaceColor', 'w', 'CapSize', 6, 'MarkerSize', 8);
```

### **% Plot da curva ajustada**

```
plot(r_fine, Ti_fine, 'b-', 'LineWidth', 2);
```

### **% Configurações do gráfico**

```
xlabel('Raio (r) [m]', 'FontSize', 12);
ylabel('Temperatura Iônica (Ti) [eV]', 'FontSize', 12);
title('Perfil de Temperatura com Intervalo de Confiança', 'FontSize', 14);
grid on;
xlim([0 a]);
set(gca, 'FontSize', 12);
```

### **% Legenda com R<sup>2</sup> incluído no item da curva ajustada**

```
legend('Intervalo de 95%', 'Dados Experimentais', sprintf('Ajuste (R2 = %.4f)',
R2), ...
    'Location', 'northeast');
```

### **% Resultados Numéricos**

```
fprintf('\n=== Resultados ===\n');
fprintf('Ti,max = %.2f eV\n', best_params_temp(1));
```

```
fprintf('T_i,min = %.2f eV\n', best_params_temp(2));
fprintf('Expoente n = %.2f\n', best_params_temp(3));
fprintf('R^2 = %.4f\n', R2);
fprintf('RMSE = %.2f eV\n', RMSE);``
```

### Saída Esperada:

#### - Gráfico contendo:

- Dados experimentais com barras de erro.
- Curva ajustada da função canônica.
- Intervalo de confiança de 95%.
- Legenda com  $R^2$ .

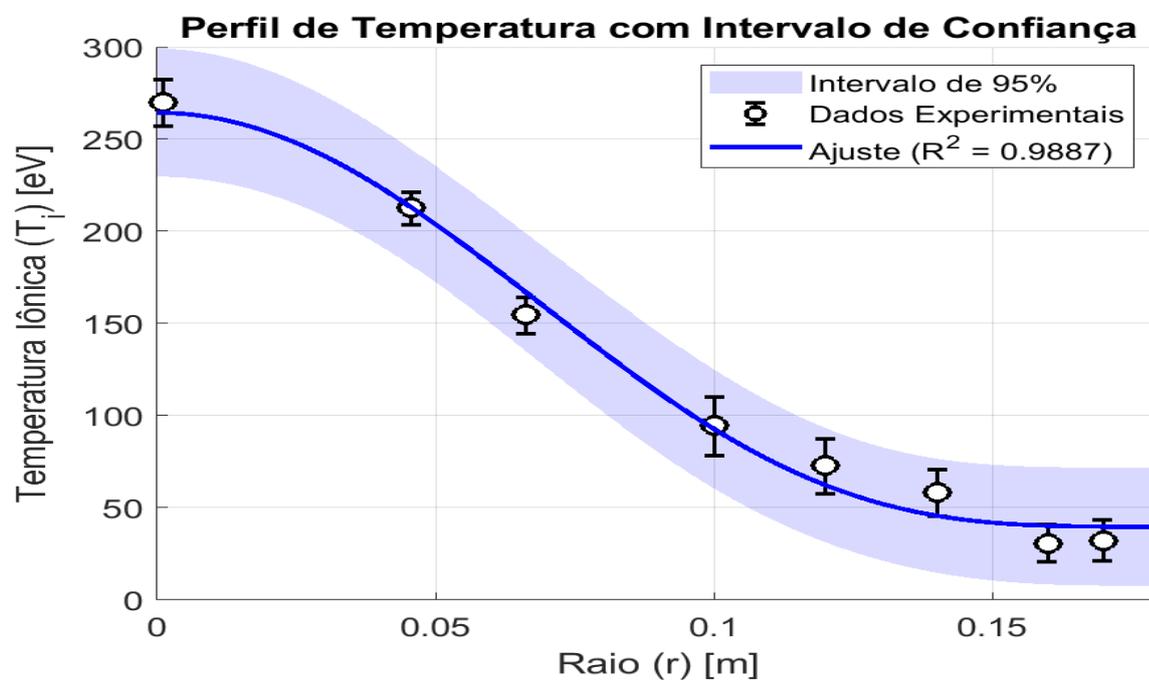
#### - Resultados numéricos:

- Parâmetros ajustados ( $T_{i,max}$ ,  $T_{i,min}$ ,  $n$ ).
- $R^2$  e RMSE.

### Instruções para o Relatório:

1. Inclua o gráfico do perfil de temperatura.
2. Apresente os coeficientes da função canônica em uma tabela:

### Exemplo de Gráfico:



Parâmetro	Valor [eV]
$T_{i,max}$	
$T_{i,min}$	
$n$	

### Observações:

- O intervalo de confiança considera incertezas experimentais e variabilidade do modelo.
- O uso de `lsqcurvefit` garante maior estabilidade numérica em comparação com `fminsearch`.

### Parte 3: Gradiente de Temperatura e Velocidade de Helander

**Objetivo:** Calcular o gradiente de temperatura a partir do ajuste canônico, determinar o perfil de velocidade de Helander e compará-lo com os dados experimentais e o ajuste polinomial.

#### Passos:

- 1) Carregar os dados experimentais de velocidade e temperatura e crie um novo script chamado `script_03`: Calcular o gradiente de temperatura:

#### Matlab

```
r_Exp = [0; 0.01; 0.02; ... ]; % Raio experimental (m)
```

```
Vphi_Exp = [24.4725; 22.2933; ... ]; % Velocidade experimental (m/s)
```

```
Vphi_Exp_err = [0.9428; 1.8117; ... ]; % Incertezas experimentais (m/s)
```

```
r_data = [0.1021, 4.5631, ..., 17]/100; % Raio experimental (m)
```

```
Ti_reconstructed = [269.93, 212.63, ..., 32]; % Temperatura (eV)
```

```
Ti_data_err = 1*[12.54, 8.897, ..., 11]; % Incertezas (eV)
```

## II) Calcule a Derivada analítica do perfil de temperatura ajustado

$$\frac{dT_i}{dr} = n(T_{i,max} - T_{i,min})(1 - (r/a)^2)^{n-1}(-2r/a^2);$$

Obs\_05: Utilize os parâmetros de temperatura ajustados no Script\_02.

## III) Calcular a velocidade de Helander:

Use a fórmula para calcular a velocidade de Helander:  $V_\phi(r) = \frac{2\epsilon}{B_{pol}} \frac{dT_i}{dr}$  onde

$$B_{pol} = - \left\{ \mu_0 \left[ \frac{I_p}{2\pi} (r/a^2) [2 - (r/a)^2] + 0.001 \right] \right\} \text{ com } \mu_0 = 4.\pi.10^{-7} \text{ sendo a}$$

constante magnética;  $\epsilon = a/R_{centr} = 0,18/0,61 = 0,295$ ,  $I_p = 90 \text{ kA}$  a corrente de plasma; e  $a = 0,18 \text{ m}$  raio menor da coluna de plasma. Para a variável  $r$  use:  $r = \text{linspace}(1e-3, a, 1000)'$ ; % Malha radial

## IV) Ajuste polinomial para comparação:

Obs\_06: Utilize o polinômio cujo grau gerou o melhor  $R^2$ .

### Matlab

```
p5 = polyfit(r_Exp, Vphi_Exp, 5);
```

```
poly5_val = polyval(p5, r);
```

## V) Calcular intervalo de confiança do polinômio:

### Matlab

```
SSres_poly = sum((Vphi_Exp - polyval(p5, r_Exp)).^2);
```

```
RMSE_poly = sqrt(SSres_poly / (length(r_Exp) - 6));
```

```
conf_range = 1.96 * RMSE_poly;
```

```
upper_conf = poly5_val + conf_range;
```

```
lower_conf = poly5_val - conf_range;
```

## VI) Calcular métricas de qualidade $R^2$ para a velocidade de Helander:

### Matlab

```
V_helander_Exp = interp1(r, V_helander, r_Exp, 'spline');  
SSres_helander = sum((Vphi_Exp - V_helander_Exp).^2);  
SStot_helander = sum((Vphi_Exp - mean(Vphi_Exp)).^2);  
R2_helander = 1 - SSres_helander / SStot_helander;
```

## VII) Razão de aderência ao intervalo do polinômio (Quantifica o número de pontos dentro do intervalo de confiança):

### Matlab

```
dentro_intervalo = (V_helander >= lower_conf) & (V_helander <= upper_conf);  
razao_aderencia = sum(dentro_intervalo) / length(r)
```

## VIII) Gerar um gráfico comparativo:

### Matlab

```
figure;  
hold on;  
  
% Intervalo de confiança  
fill([r; flipud(r)], [upper_conf; flipud(lower_conf)], 'r', ...  
     'FaceAlpha', 0.1, 'EdgeColor', 'none', ...  
     'DisplayName', 'Intervalo de Confiança (Polinômio 5º)');  
  
% Dados experimentais  
errorbar(r_Exp, Vphi_Exp, Vphi_Exp_err, 'ko', ...  
        'LineWidth', 1.5, 'MarkerFaceColor', 'w', 'CapSize', 6, ...  
        'DisplayName', 'Dados Experimentais');
```

### **% Velocidade de Helander**

```
plot(r, V_helander, 'b-', 'LineWidth', 2, ...  
      'DisplayName', sprintf('Helander (R2=%.3f | %.1f%% no IC)', R2_helander,  
razao_aderencia*100));
```

### **% Ajuste polinomial**

```
plot(r, poly5_val, 'm--', 'LineWidth', 2, ...  
      'DisplayName', 'Ajuste Polinomial (5° Grau)');
```

### **% Configurações do gráfico**

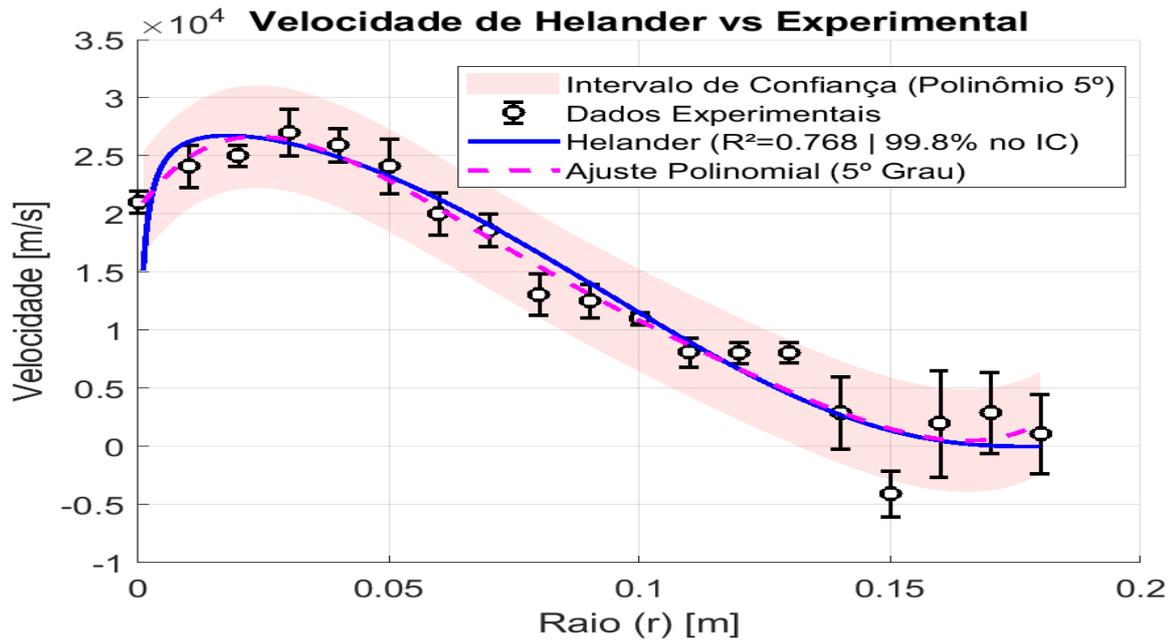
```
xlabel('Raio (r) [m]', 'FontSize', 12);  
ylabel('Velocidade [m/s]', 'FontSize', 12);  
title('Velocidade de Helander vs Experimental', 'FontSize', 14);  
grid on;  
legend('show', 'Location', 'best'); % Mostra a legenda automaticamente  
set(gca, 'FontSize', 12);
```

### **Saída Esperada:**

#### **- Gráfico contendo:**

- Velocidade de Helander (linha azul).
- Dados experimentais com barras de erro.
- Intervalo de confiança do ajuste polinomial (área vermelha).
- Legenda com  $R^2$  e porcentagem de pontos da Helander dentro do intervalo.

### Exemplo de Gráfico:



### Instruções para o Relatório:

1. Inclua o gráfico comparativo da velocidade.

2. Discuta:

- A discrepância entre o modelo de Helander e os dados experimentais.
- A significância da porcentagem de pontos dentro do intervalo.

3. Apresente os resultados numéricos em uma tabela:

Métrica	Valor
$R^2$ (Helander)	
Quantidade de pontos no Intervalo de Confiança (%)	

4. Anexe o script MATLAB utilizado.

Observações:

- O intervalo de confiança é calculado para o ajuste polinomial, servindo como referência para avaliar a aderência do modelo físico.
- A velocidade de Helander é sensível ao gradiente de temperatura. Pequenas variações nos parâmetros do ajuste canônico podem alterar significativamente o perfil.

#### **Parte 4: Perturbação dos Dados de Temperatura e Análise de Sensibilidade**

**Objetivo:** Perturbar os dados experimentais de temperatura dentro das incertezas, reajustar o modelo canônico, calcular a velocidade de Helander otimizada e compará-la com o ajuste polinomial experimental.

**Passos:**

**I) Carregar os dados experimentais de velocidade e temperatura e crie um novo script chamado script\_04:**

##### **Matlab**

```
r_Exp = [0; 0.01; 0.02; ... ]; % Raio experimental (m)
```

```
Vphi_Exp = [24.4725; 22.2933; ... ]; % Velocidade experimental (m/s)
```

```
Vphi_Exp_err = [0.9428; 1.8117; ... ]; % Incertezas experimentais (m/s)
```

```
r_data = [0.1021, 4.5631, ..., 17]/100; % Raio experimental (m)
```

```
Ti_reconstructed = [269.93, 212.63, ..., 32]; % Temperatura (eV)
```

```
Ti_data_err = 1*[12.54, 8.897, ..., 11]; % Incertezas (eV)
```

**II) Crie uma tabela com os principais dados que serão usados nos cálculos posteriores como:**

```
a = 0.18; % Raio menor do plasma [m]
```

```
Rcentr = 0.61; % Raio maior central [m]
```

```
epsilon = a / Rcentr; % Razão de aspecto inversa
```

```
mu0 = 4 * pi * 1e-7; % Constante magnética
I_P = 90e3;          % Corrente de plasma [A]
r = linspace(1e-3, a, 1000)'; % Malha radial
```

### III) Definir a função canônica:

#### Matlab

```
Ti_function = @(params, rr) (params(1) - params(2)) .* (1 - (rr/a).^2).^params(3) +  
params(2);
```

### IV) Ajustar os parâmetros do perfil de temperatura, sem perturbação usando a função `lsqcurvefit`:

#### Matlab

```
initial_guess = [270, 30, 3.5];  
[params_initial, ~, residual_initial, ~, ~, ~, J_initial] = lsqcurvefit(...  
    @(p, rr) Ti_function(p, rr), initial_guess, r_Ti, Ti_reconstructed, [], [], ...  
    optimset('Display', 'off'));
```

### V) Perturbar dados e otimizar via Monte Carlo:

#### Matlab

```
n_iterations = 1000;  
best_diff = Inf;  
best_params_temp = [];  
  
for i = 1:n_iterations  
    Ti_perturbed = Ti_reconstructed + randn(size(Ti_reconstructed)) .* Ti_data_err;  
    params = lsqcurvefit(@(p, rr) Ti_function(p, rr), initial_guess, r_Ti, Ti_perturbed, [],  
    [], ...  
    optimset('Display', 'off'));
```

### **% Cálculo da velocidade de Helander**

```
Bpol = -(mu0 * (I_P/(2*pi)) * (r./a.^2) .* (2 - (r/a).^2) + 0.001);
```

```
dTidr = (params(1) - params(2)) * params(3) .* (1 - (r/a).^2).^(params(3)-1) .* (-2*r/a^2);
```

```
V_helander = (2 * epsilon) ./ Bpol .* dTidr;
```

### **% Ajuste polinomial de 5º grau**

```
poly5_val = polyval(polyfit(r_Exp, Vphi_Exp, 5), r);
```

```
diff = sum((V_helander - poly5_val).^2);
```

```
if diff < best_diff
```

```
    best_diff = diff;
```

```
    best_params_temp = params;
```

```
end
```

```
end
```

### **VI) Cálculos finais sobre a velocidade**

```
Bpol = -(mu0 * (I_P/(2*pi)) * (r./a.^2) .* (2 - (r/a).^2) + 0.001);
```

```
dTidr = (best_params_temp(1) - best_params_temp(2)) * best_params_temp(3) .* ...
```

```
    (1 - (r/a).^2).^(best_params_temp(3)-1) .* (-2*r/a^2);
```

```
V_helander_optimized = (2 * epsilon) ./ Bpol .* dTidr;
```

```
p5 = polyfit(r_Exp, Vphi_Exp, 5);
```

```
poly5_val = polyval(p5, r);
```

```
SSres_poly = sum((Vphi_Exp - polyval(p5, r_Exp)).^2);
```

```
RMSE_poly = sqrt(SSres_poly / (length(r_Exp) - 6));
```

```

conf_range_poly = 1.96 * RMSE_poly;
upper_conf_poly = poly5_val + conf_range_poly;
lower_conf_poly = poly5_val - conf_range_poly;

```

```

V_helander_Exp = interp1(r, V_helander_optimized, r_Exp, 'spline');
SSres_helander = sum((Vphi_Exp - V_helander_Exp).^2);
SStot_helander = sum((Vphi_Exp - mean(Vphi_Exp)).^2);
R2_helander = 1 - SSres_helander/SStot_helander;

```

VII) **Da mesma forma que você fez no item 3., calcule a Razão de aderência ao intervalo do polinômio (Quantifica o número de pontos dentro do intervalo de confiança):**

VIII) **Ajuste final e cálculo do intervalo de confiança da temperatura**

```

[~, ~, residual, ~, ~, ~, J] = lsqcurvefit(...
    @(p, rr) Ti_function(p, rr), best_params_temp, r_Ti, Ti_reconstructed, [], [], ...
    optimset('Display', 'off'));

cov_matrix = inv(J' * J) * (sum(residual.^2)/(length(Ti_reconstructed) -
length(best_params_temp)));

r_fine = linspace(0, a, 1000);

Ti_fine_initial = Ti_function(params_initial, r_fine);

Ti_fine_optimized = Ti_function(best_params_temp, r_fine);

```

**% Cálculo da variância em cada ponto de r\_fine**

```

pred_var = zeros(size(r_fine));

for i = 1:length(r_fine)
    X = 1 - (r_fine(i)/a)^2;
    % EVITA log(0) - clamp
    if X <= 1e-16
        X_for_log = 1e-16;

```

```

else
    X_for_log = X;
end

dTmax = X^best_params_temp(3);
dTmin = 1 - X^best_params_temp(3);

dn = (best_params_temp(1) - best_params_temp(2)) * X^best_params_temp(3) *
log(X_for_log);

J_val = [dTmax, dTmin, dn];

pred_var(i) = J_val * cov_matrix * J_val';

end

RMSE_temp = sqrt(mean(residual.^2));
conf_range = 1.96 * sqrt(pred_var + RMSE_temp^2 + mean(Ti_data_err)^2);
upper_conf = Ti_fine_optimized + conf_range;
lower_conf = Ti_fine_optimized - conf_range;

```

## 6. Gerar gráfico de temperatura:

### Matlab

```

figure;
hold on;

% 1. Intervalo de confiança (área preenchida)
fill([r_fine, fliplr(r_fine)], ...
    [upper_conf, fliplr(lower_conf)], ...
    [0.2 0.6 1], 'FaceAlpha', 0.2, 'EdgeColor', 'none', ...
    'DisplayName', 'Intervalo de 95%');

% 2. Dados experimentais
errorbar(r_Ti, Ti_reconstructed, Ti_data_err, 'ko', ...
    'LineWidth', 1.5, 'MarkerFaceColor', 'w', 'CapSize', 6, 'MarkerSize', 8, ...

```

```
'DisplayName', 'Dados Experimentais');
```

### **% 3. Ajuste Inicial**

```
R2_initial = calc_R2(Ti_function(params_initial, r_Ti), Ti_reconstructed);
```

```
Ti_initial_label = sprintf('Ajuste Inicial (R2=%.3f)', R2_initial);
```

```
plot(r_fine, Ti_fine_initial, 'b--', 'LineWidth', 2, 'DisplayName', Ti_initial_label);
```

### **% 4. Ajuste Otimizado**

```
R2_optimized = calc_R2(Ti_function(best_params_temp, r_Ti), Ti_reconstructed);
```

### **% Razão da função otimizada no IC da temperatura**

```
razao_otimizada_no_IC = sum((Ti_fine_optimized >= lower_conf) & ...  
    (Ti_fine_optimized <= upper_conf)) / length(r_fine);
```

?: Incluímos a fração do ajuste otimizado dentro do IC

```
Ti_optimized_label = sprintf('Ajuste Otimizado (R2=%.3f | %.1f%% no IC)', ...
```

```
    R2_optimized, 100*razao_otimizada_no_IC);
```

```
plot(r_fine, Ti_fine_optimized, 'r-', 'LineWidth', 2, ...
```

```
    'DisplayName', Ti_optimized_label);
```

```
xlabel('Raio (r) [m]', 'FontSize', 12);
```

```
ylabel('Temperatura lônica [eV]', 'FontSize', 12);
```

```
title('Perfil de Temperatura com Intervalo de Confiança (95%)', 'FontSize', 14);
```

```
grid on;
```

```
xlim([0 a]);
```

```
set(gca, 'FontSize', 12);
```

```
legend('Location', 'northeast');
```

**- Velocidade:**

**Matlab**

```
figure;
```

```
hold on;
```

```
% Intervalo de confiança do polinômio
```

```
fill([r; flipud(r)], [upper_conf_poly; flipud(lower_conf_poly)], ...
```

```
    'r', 'FaceAlpha', 0.1, 'EdgeColor', 'none', ...
```

```
    'DisplayName', 'Intervalo de Confiança (95%)');
```

```
% Dados experimentais
```

```
errorbar(r_Exp, Vphi_Exp, Vphi_Exp_err, 'ko', ...
```

```
    'LineWidth', 1.5, 'MarkerFaceColor', 'w', 'CapSize', 6, ...
```

```
    'DisplayName', 'Dados Experimentais');
```

```
R2_poly = 1 - SSres_poly / SStot_helander;
```

```
plot(r, poly5_val, 'm--', 'LineWidth', 2, ...
```

```
    'DisplayName', sprintf('Ajuste Polinomial (R²=%0.3f)', R2_poly));
```

```
%: Cálculo a fração de Helander no IC
```

```
vel_hel_label = sprintf('Velocidade de Helander (R²=%0.3f | %0.1f%% no IC)', ...
```

```
    R2_helander, 100*razao_aderencia);
```

```
plot(r, V_helander_optimized, 'b-', 'LineWidth', 2, ...
```

```
    'DisplayName', vel_hel_label);
```

```
xlabel('Raio (r) [m]', 'FontSize', 12);
```

```
ylabel('Velocidade [m/s]', 'FontSize', 12);
```

```
title('Perfil de Velocidade: Experimental vs Modelos', 'FontSize', 14);
```

```
grid on;
```

```
xlim([0 a]);
```

```
set(gca, 'FontSize', 12);
```

```
legend('Location', 'northeast');
```

```
% Impressão dos resultados numéricos
```

```
fprintf('=== Resultados ===\n');
```

```
fprintf('Temperatura:\n');
```

```
fprintf(' R2 Inicial: %.3f\n', R2_initial);
```

```
fprintf(' R2 Otimizado: %.3f\n', R2_optimized);
```

```
fprintf(' Razão Otimizada no IC: %.1f%%\n', 100*razao_otimizada_no_IC);
```

```
fprintf('\nVelocidade:\n');
```

```
fprintf(' R2 Polinômio: %.3f\n', R2_poly);
```

```
fprintf(' R2 Helander: %.3f\n', R2_helander);
```

```
fprintf(' Helander no IC: %.1f%%\n', 100*razao_aderencia);
```

```
% Função auxiliar para R2
```

```
function r2 = calc_R2(model_values, data_values)
```

```
    SSres = sum((data_values - model_values).^2);
```

```
    SStot = sum((data_values - mean(data_values)).^2);
```

```
    r2 = 1 - SSres / SStot;
```

```
end
```

**Saída Esperada:**

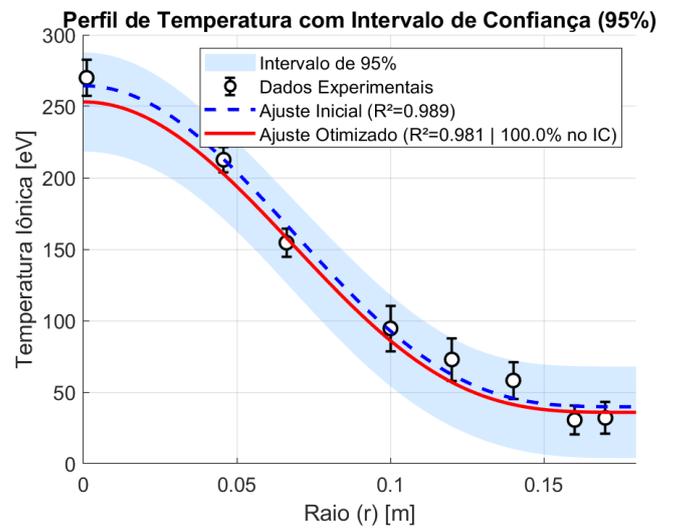
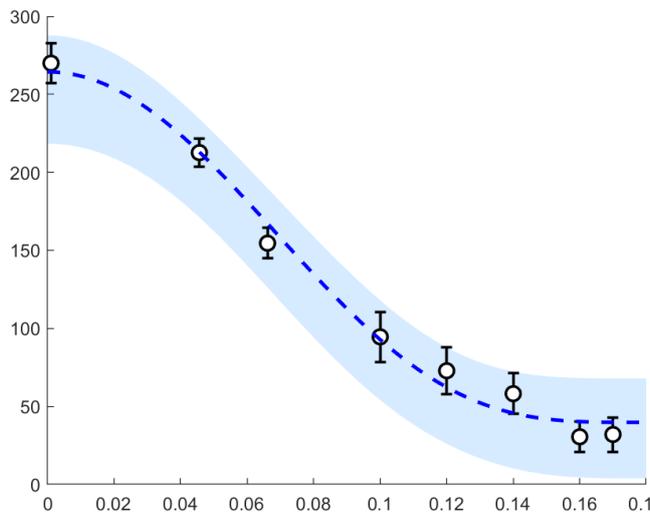
**- Gráficos:**

- **Temperatura:** Dados experimentais, ajuste inicial, ajuste otimizado e intervalo de confiança.

- **Velocidade:** Dados experimentais, ajuste polinomial, velocidade de Helander e intervalo de confiança.

**Exemplo de Gráfico:**

Modelo	$R^2$	% no IC
Canônica antes da Perturbação.	0,981	100
Canônica após a Perturbação	0,989	100
Ajuste Polinomial antes da Perturbação	0,779	99,8%
Ajuste Polinomial depois da Perturbação	0,962	100%



### Instruções para o Relatório:

1. Inclua os gráficos de temperatura e velocidade.

2. Documente os parâmetros ajustados:

Parâmetro	Valor (Antes da Perturbação)	Valor (Após Perturbação)
$T_{i,max}$	264.37 eV	266.82 eV
$T_{i,min}$	39.77 eV	4.89 eV
$n$	3.91	2.94

### 3. Discuta:

- Como a perturbação afetou os parâmetros do modelo canônico.

- A compatibilidade da velocidade de Helander com o intervalo de confiança experimental.

### 4. Anexe o script MATLAB ao relatório.

### Observações:

- O intervalo de confiança considera incertezas experimentais e variância do modelo.

- A velocidade de Helander é sensível ao gradiente de temperatura: pequenas perturbações podem alterar significativamente o perfil.