Міністерство освіти і науки України Національний університет "Львівська політехніка" Інститут комп'ютерних наук та інформаційних технологій Кафедра програмного забезпечення



Звіт Про виконання лабораторної роботи №8

На тему:

«наближення дискретних(таблично заданих функцій)» з дисципліни «Чисельні методи»

Лектор
доцент каф. ПЗ
Мельник Н. Б
Виконав
ст. гр. ПЗ-1 ⁻
Морозов О. Р
Прийняла
доцент каф. ПЗ
Мельник Н. Б
< » 2022 p
_
Σ =

Тема: наближення дискретних (таблично заданих функцій) **Мета:** ознайомитися з методом інтерполяції таблично заданих функцій.

Теоретичні відомості

Інтерполяційний поліном Лагранжа – основна ідея цього методу полягає в пошуку полінома, який в одному довільному вузлі інтерполяції приймає значення одиниця, а в усіх інших вузлах - нуль. Наближену функцію у = F(x) розглянемо у вигляді:

$$F(x) = L_n(x) = \sum_{i=0}^n P_i(x) f(x_i)$$
 Де $P_i(x)$ – такий многочлен, що
$$P_i(x_j) = \begin{cases} 0, & i \neq j, \\ 1, & i = j, \end{cases}$$
 $i, j = \overline{0,n}$

Оскільки точки x0, x1.. є коренями полінома то їх можна записати у такому вигляді:

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

А наближена функція F(x) матиме вигляд:

$$F(x) = L_n(x) = \sum_{i=0}^n \frac{(x - x_0)(x - x_1)...(x - x_{i-1})(x - x_{i+1})...(x - x_n)}{(x_i - x_0)(x_i - x_1)...(x_i - x_{i-1})(x_i - x_{i+1})...(x_i - x_n)} f(x_i)$$

Інтерполяційний поліном Ньютона - цей спосіб полягає в тому, що поліном Pn(x) для загального випадку нерівновіддалених вузлів записують у вигляді:

$$P_n(x) = f(x_0) + f(x_0, x_1)(x - x_0) + f(x_0, x_1, x_2)(x - x_0)(x - x_1) + \dots + f(x_0, x_1, \dots, x_n)(x - x_0)(x - x_1) \dots (x - x_{n-1}),$$

Де
$$f(x_0, x_1, ..., x_n) = \frac{f(x_1, ..., x_n) - f(x_0, ..., x_{n-1})}{x_n - x_0}$$
 - розділена різниця n-ого порядку.

Припустимо, що вузли інтерполяції є рівновіддаленими, тобто: $x_i = x_0 + ih$, $i = \overline{0,n}$

Тоді скінченну різницю п-ого порядку запишемо у такому вигляді:

$$\Delta^{n} f(x_{i}) = \Delta(\Delta^{n-1} f(x_{i})) = \Delta^{n-1} f(x_{i+1}) - \Delta^{n-1} f(x_{i})$$

Підставивши скінченні різниці замість розділених різниць у інтерполяційну формулу Ньютона для нерівновіддалених вузлів отримаємо:

$$P_n(x) = f(x_0) + \frac{\Delta f(x_0)}{1!h}(x - x_0) + \frac{\Delta^2 f(x_0)}{2!h^2}(x - x_0)(x - x_1) + \dots + \frac{\Delta^n f(x_0)}{n!h^n}(x - x_0)(x - x_1)\dots(x - x_{n-1}).$$

Індивідуальне завдання

2-й варіант

x	0,101	0,106	0,111	0,116	0,121	0,126	0,131	0,136	0,141	0,146
y	1,261	1,276	1,291	1,306	1,321	1,336	1,352	1,367	1,383	1,399
$x_0 = 0.1102$										

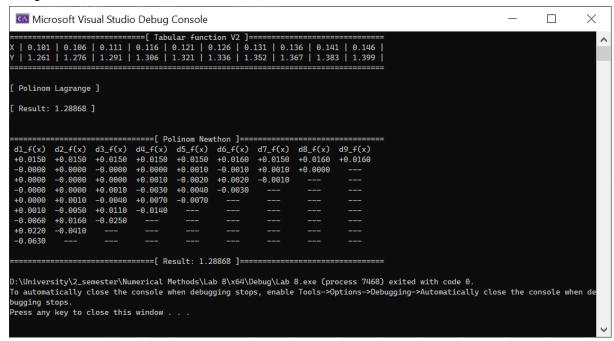
Хід роботи

Код програми:

```
#include <iostream>
#include <iomanip>
#include <cmath>
#include <vector>
#define ArraySize 10
using namespace std;
int factorial(int n) {
       if(!n)
               return 1;
       return factorial(n - 1) * n;
}
void Lagrange(vector<double> &X, vector<double> &Y, double x) {
       cout << "[ Polinom Lagrange ]" << endl;</pre>
       double result = 0;
       for(int i = 0; i < X.size(); i++) {</pre>
               double numerator = 1; // чисельник
               double denominator = 1; // знаменник
               for(int j = 0; j < X.size(); j++) {</pre>
                       if(i != j) {
                              numerator *= x - X[j];
                              denominator *= X[i] - X[j];
                      }
               }
```

```
result += (numerator / denominator) * Y[i];
      cout << end1 << "[ " << setprecision(6) << "Result: " << result << " ]" << end1;</pre>
}
void Newton(vector<double> &X, vector<double> &Y, double X0) {
      cout << endl << endl << "=======[ Polinom Newthon</pre>
]=======" << endl;
      cout << d1_f(x) d2_f(x) d3_f(x) d4_f(x) d5_f(x) d6_f(x) d7_f(x) d8_f(x)
d9_f(x)" << endl;
      double result = Y[0];
      double h = X[1] - X[0];
      double DY[ArraySize][ArraySize] = { 0 };
      //Заповнення таблиці скінченних різниць
      for(int i = 0; i < ArraySize; i++) {</pre>
             DY[i][0] = Y[i];
      for(int i = 1; i < ArraySize; i++) {</pre>
             for(int j = 0; j < ArraySize - 1; j++) {
                   if(j < ArraySize - i) {</pre>
                          DY[j][i] = DY[j + 1][i - 1] - DY[j][i - 1];
                          cout << showpos << fixed << setprecision(4) << setw(8) <</pre>
DY[j][i] << " " << noshowpos;</pre>
                   } else {
                          cout << " --- ";
             }
             cout << endl;</pre>
      //таблиця заповнена та виведена
      for(int i = 1; i < ArraySize; i++) {</pre>
             double numerator = DY[0][i];
             double denominator = factorial(i);
             for(int j = 0; j < i; j++) {
                   numerator *= X0 - X[j];
                   denominator *= h;
             result += numerator / denominator;
      }
      }
      vector<double> X = { 0.101, 0.106, 0.111, 0.116, 0.121, 0.126, 0.131, 0.136, 0.141,
0.146 };
      vector<double> Y = { 1.261, 1.276, 1.291, 1.306, 1.321, 1.336, 1.352, 1.367, 1.383,
1.399 };
```

Результат:



Висновок

Виконуючи лабораторну роботу, я ознайомився з методом інтерполяції таблично заданих функцій. Та навчився програмувати поліноми Лагранжа та Ньютона.