

项目报告

项目报告

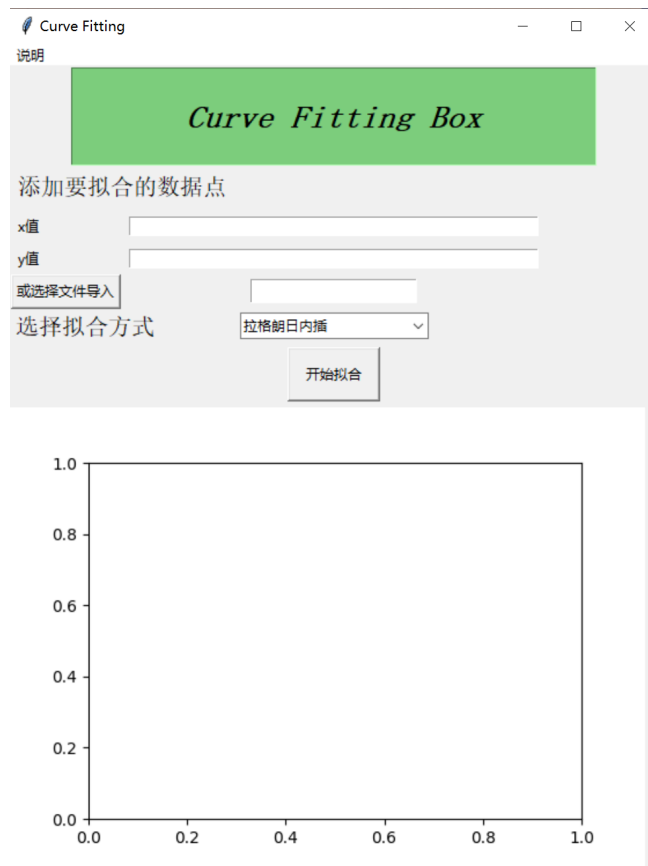
[设计思路](#)[算法描述](#)[拉格朗日插值](#)[三次样条插值](#)[线性拟合](#)[多项式拟合](#)[软件用法](#)[性能分析](#)[运行时间&准确性](#)[时间复杂度](#)[应用示例](#)

设计思路

整个图形界面是用 `tkinter` 编写的，设计了两个文本框用来读取用户输入的数据，同时也设计了从文件导入的按钮，去根据用户输入的路径地址去读对应的文件，在将对应数据传入到 `x_data` , `y_data` 里。

因为要提供不同的拟合方式，设计了复选框来读取用户选择的拟合方式，因为有些拟合方式需要额外数据（如三次样条压缩法要提供左右端点导数，所以设计了弹窗让用户进一步输入）。

根据用户输入的数据和选择的拟合方式，用对应的算法操作数据，这里在GUI中内嵌了 `matplotlib` 的画布，来可视化地展现拟合结果。



算法描述

拉格朗日插值

对 x_1, x_2, \dots, x_n , 先通过下面计算每个 $\frac{f(x_k)}{(x_k - x_1)(x_k - x_2) \dots (x_k - x_n)}$

```
while i < size:
    j = 0; temp = 1
    while j < size:
        if(i != j):
            temp *= data_x[i] - data_x[j]
        j += 1
    parameters.append(data_y[i] / temp)
    i += 1
return parameters
```

然后带入每个x值, 将上面的值与 $(x - x_1)(x - x_2) \dots (x - x_n)$ 相乘, 计算得到在x点的函数值。

```
while i < len(parameters):
    temp = 1
    j = 0
    while j < len(parameters):
        if(i != j):
            temp *= x - data_x[j]
        j += 1
    returnValue += temp * parameters[i]
    i += 1
return returnValue
```

三次样条插值

假定有n+1个数据节点

$$(x_0, y_0), (x_1, y_1), (x_2, y_2), \dots, (x_n, y_n)$$

1, 计算步长 $h_i = x_{i+1} - x_i$

2, 将数据节点和指定的首位端点条件带入矩阵方程

3, 解矩阵方程, 求得二次微分值 m_i 。该矩阵为三对角矩阵, 常见解法为高斯消元法, 可以对系数矩阵进行LU分解, 分解为单位下三角矩阵和上三角矩阵。即

$$B = Ax = (LU)x = L(Ux) = Ly$$

对于三对角方程, 我发现有种叫追赶法的方法可以简化计算:

由于是三对角方程, 它的LU分解可以直接写出来, 在带回求, 所以只要一层for循环。

4, 计算样条曲线的系数:

$$a_i = y_i$$

$$b_i = \frac{y_{i+1} - y_i}{h_i} - \frac{h_i}{2} m_i - \frac{h_i}{6} (m_{i+1} - m_i)$$

$$c_i = \frac{m_i}{2}$$

$$d_i = \frac{m_{i+1} - m_i}{6h_i}$$

5, 在每个子区间 $x_i \leq x \leq x_{i+1}$ 中, 创建方程

$$g_i(x) = a_i + b_i(x - x_i) + c_i(x - x_i)^2 + d_i(x - x_i)^3$$

线性拟合

有两种方法, 最小二乘法or梯度下降法, 这里我采用最小二乘法直接用公式求解, 因为当数据小时最下二乘法稳定性更好一点。

$$w = \frac{\sum x_i^2 \sum y_i - \sum x_i y_i \sum x_i}{m(\sum x_i^2) - (\sum x_i)^2}$$

$$b = \frac{m \sum x_i y_i - \sum x_i \sum y_i}{m(\sum x_i^2) - (\sum x_i)^2}$$

$$\Rightarrow y = wx + b$$

多项式拟合

$$\text{定义 } S = \sum_{i=1}^m [f(x_i) - y_i]^2$$

$$\frac{\partial S}{\partial \theta_j} = \sum_{i=1}^m \left[2(\theta_0 + \theta_1 x_i + \theta_2 x_i^2 + \cdots + \theta_n x_i^n - y_i) x_i^j \right] = 0$$

$$\begin{cases} m\theta_0 + (\sum_{i=1}^m x_i)\theta_1 + (\sum_{i=1}^m x_i^2)\theta_2 + \cdots + (\sum_{i=1}^m x_i^n)\theta_n = \sum_{i=1}^m y_i \\ (\sum_{i=1}^m x_i)\theta_0 + (\sum_{i=1}^m x_i^2)\theta_1 + (\sum_{i=1}^m x_i^3)\theta_2 + \cdots + (\sum_{i=1}^m x_i^{n+1})\theta_n = \sum_{i=1}^m (x_i y_i) \\ (\sum_{i=1}^m x_i^2)\theta_0 + (\sum_{i=1}^m x_i^3)\theta_1 + (\sum_{i=1}^m x_i^4)\theta_2 + \cdots + (\sum_{i=1}^m x_i^{n+2})\theta_n = \sum_{i=1}^m (x_i^2 y_i) \\ \dots\dots\dots \\ (\sum_{i=1}^m x_i^n)\theta_0 + (\sum_{i=1}^m x_i^{n+1})\theta_1 + (\sum_{i=1}^m x_i^{n+2})\theta_2 + \cdots + (\sum_{i=1}^m x_i^{2n})\theta_n = \sum_{i=1}^m (x_i^n y_i) \end{cases}$$

$$X = \begin{bmatrix} m & \sum_{i=1}^m x_i & \sum_{i=1}^m x_i^2 & \cdots & \sum_{i=1}^m x_i^n \\ \sum_{i=1}^m x_i & \sum_{i=1}^m x_i^2 & \sum_{i=1}^m x_i^3 & \cdots & \sum_{i=1}^m x_i^{n+1} \\ \sum_{i=1}^m x_i^2 & \sum_{i=1}^m x_i^3 & \sum_{i=1}^m x_i^4 & \cdots & \sum_{i=1}^m x_i^{n+2} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \sum_{i=1}^m x_i^n & \sum_{i=1}^m x_i^{n+1} & \sum_{i=1}^m x_i^{n+2} & \cdots & \sum_{i=1}^m x_i^{2n} \end{bmatrix}, \quad \theta = \begin{bmatrix} \theta_0 \\ \theta_1 \\ \theta_2 \\ \vdots \\ \theta_n \end{bmatrix}, \quad Y = \begin{bmatrix} \sum_{i=1}^m y_i \\ \sum_{i=1}^m (x_i y_i) \\ \sum_{i=1}^m (x_i^2 y_i) \\ \vdots \\ \sum_{i=1}^m (x_i^n y_i) \end{bmatrix}$$

$$X\theta = Y$$

$$\Downarrow$$

$$\theta = X^{-1}Y$$

即可得到系数向量 θ 。

软件用法

手动输入数据：

假设有一些点 $(x_1, y_1), (x_2, y_2), \dots (x_n, y_n)$ 需要拟合

在界面的输入框分别输入 $x_1 \quad x_2 \quad \dots \quad x_n, y_1 \quad y_2 \quad \dots \quad y_n$

注意：中间用空格隔开

添加要拟合的数据点

x值

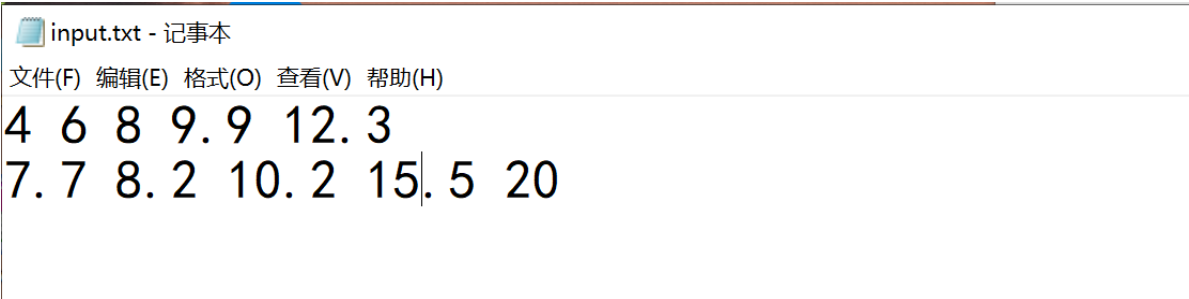
4 6 8 9.9 12.3

y值

7.7 8.2 10.2 15.5 20

通过文件添加数据：

用txt方式，第一行放x数据，第二行放y数据，用空格隔开



然后选择拟合方式（有些拟合方式可能会弹出消息框输入额外参数）

然后点击“**开始拟合**”，即可在下面的框中生成图像。

性能分析

运行时间&准确性

在数据量小的时候运行良好，准确性高。若给的数据量太大，受限于Python语言本身的性能可能较慢，但总体可以接受。（5000个点用多项式拟合1s内出结果）但由于画布限制，可能一下显示这么多点显示效果会拥挤。

有时候算法的点给的很近（比如两个x值分别是0.000001和0.000002，在计算机有限精度下，用某个数字（比如1000去除他们的差，结果就会很大，超出Python变量的保存上届，最后不能正确运行）

时间复杂度

算法	时间复杂度	备注
拉格朗日插值	$O(n^2)$	两层循环，一层求各项之差，一层累加，时间复杂度即得
多项式拟合 线性拟合	$O(n^3)$	因为采用高斯消元法解方程，其复杂度 $O(n^3)$ ，因此最小二乘法的复杂度大体可表示为： $O(n^3)$
三次样条插值	$O(n)$	同样是解了矩阵方程，用了追赶法简化计算。

应用示例

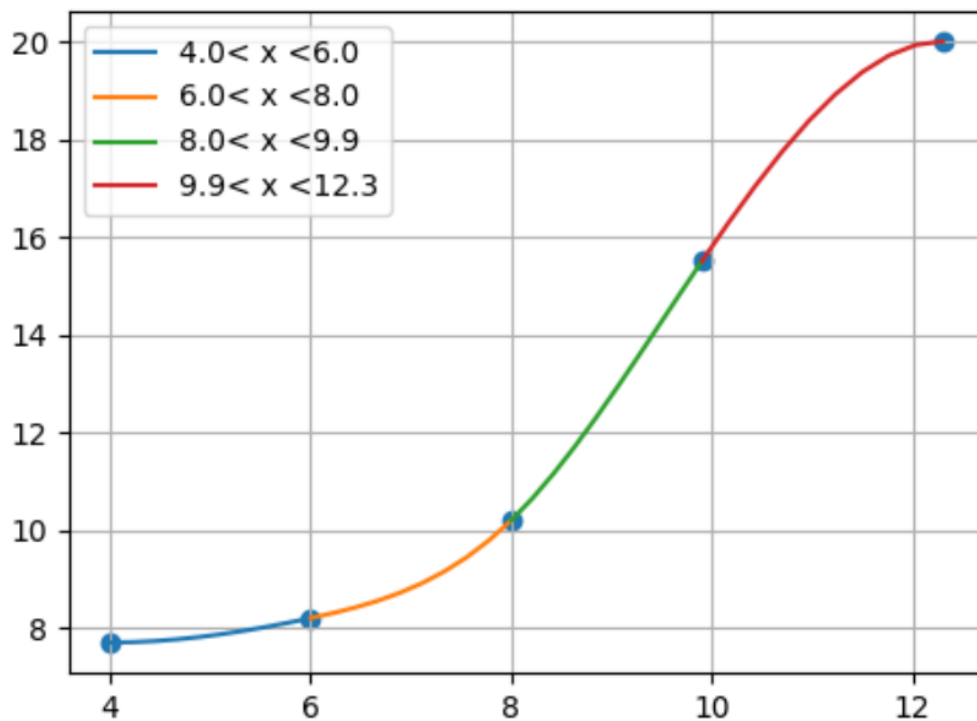
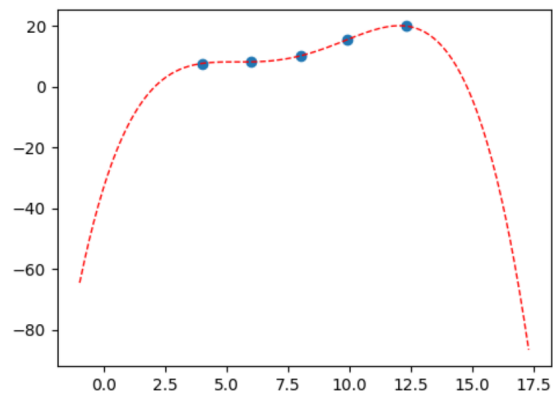
数据1

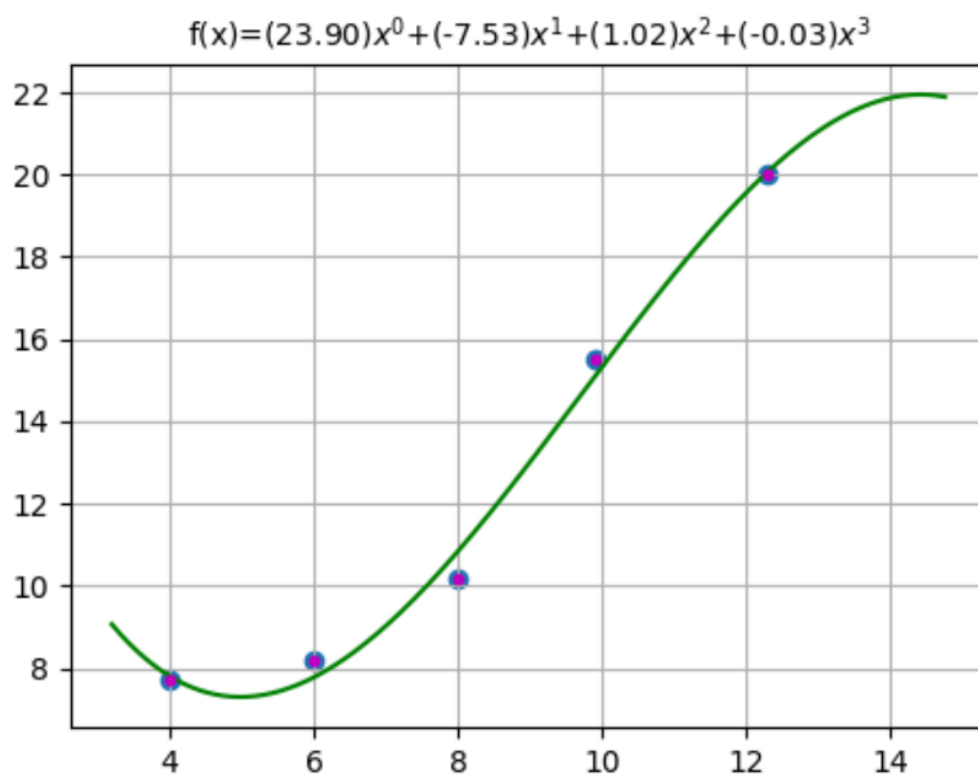
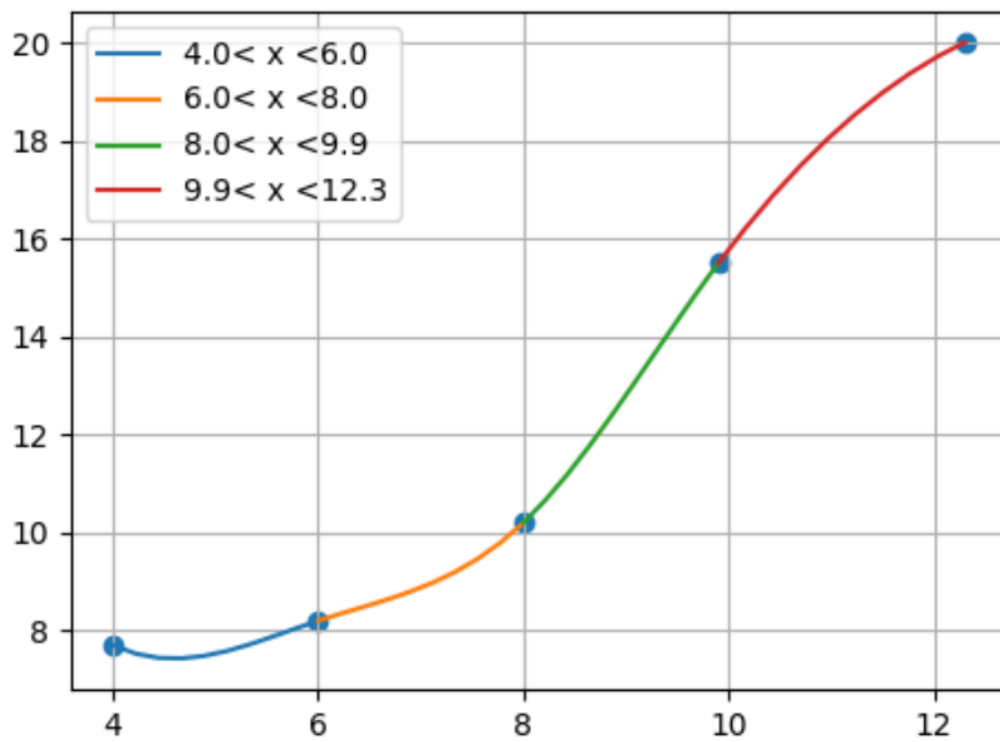
4 6 8 9.9 12.3

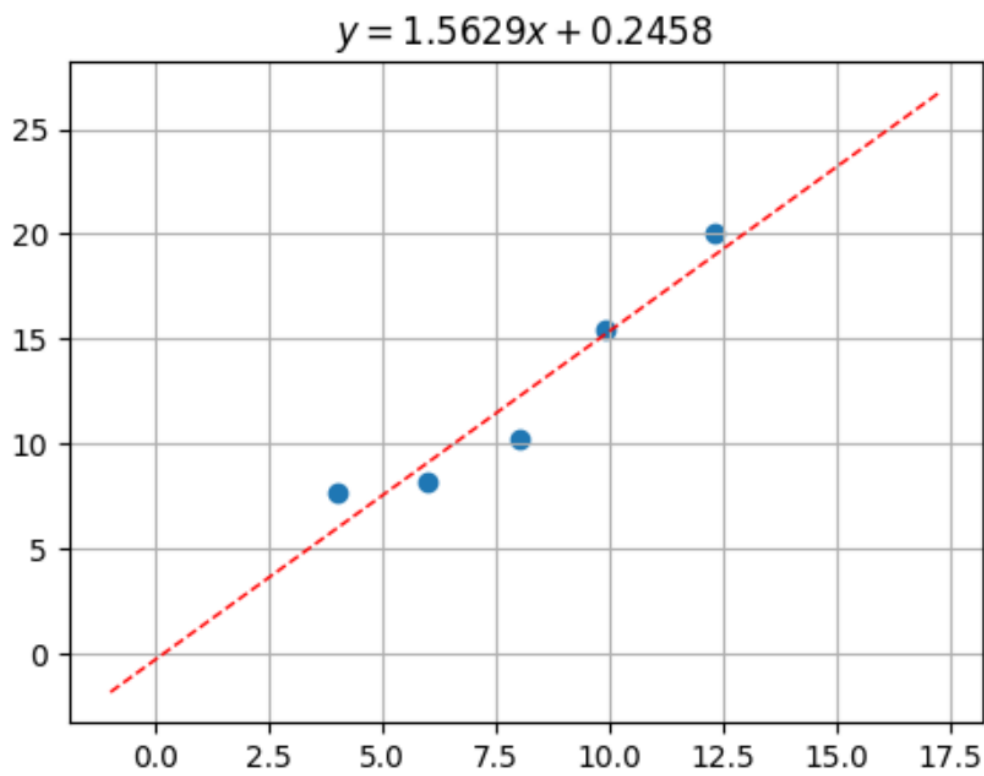
7.7 8.2 10.2 15.5 20

拟合图像按的顺序给出

1. 拉格朗日拟合
2. 三次样条插值（自然条件）
3. 三次样条插值（压缩条件）（左右端点导数-1,1）
4. 多项式拟合
5. 线性拟合



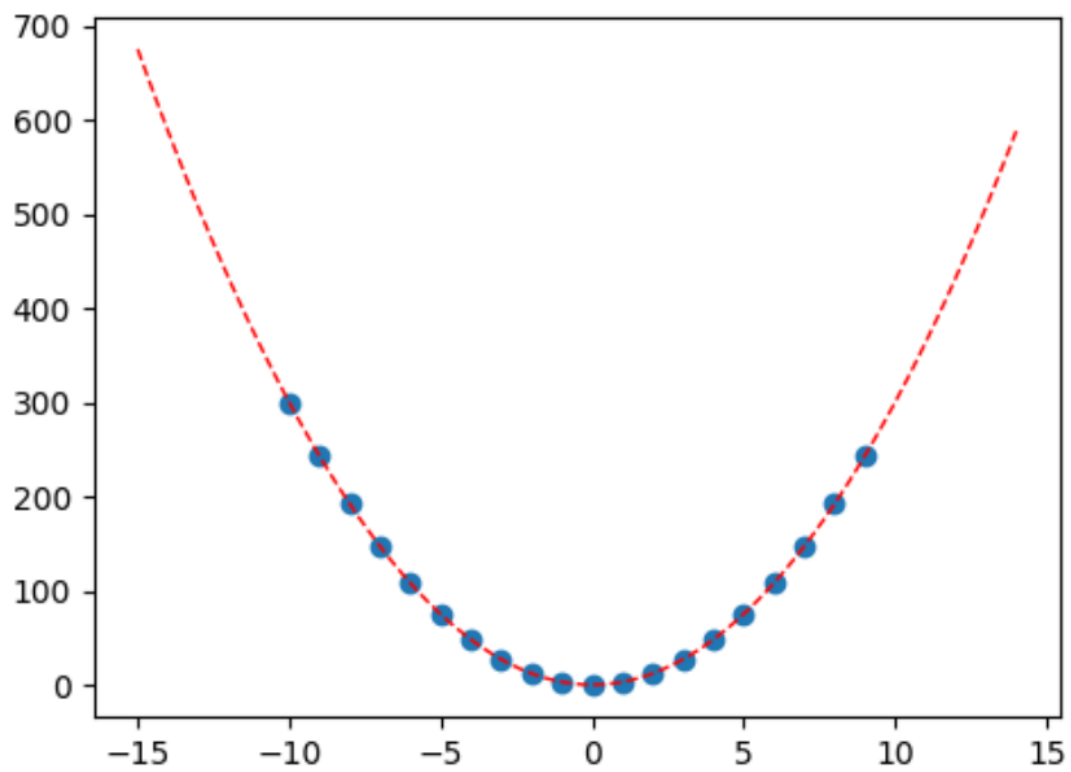


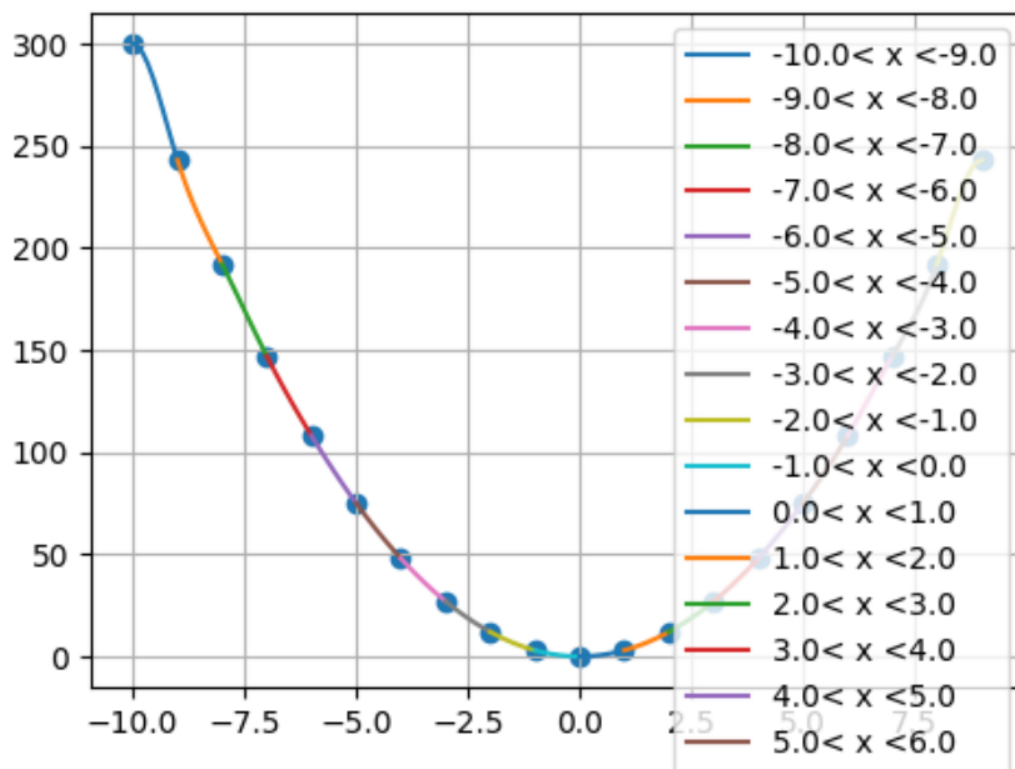
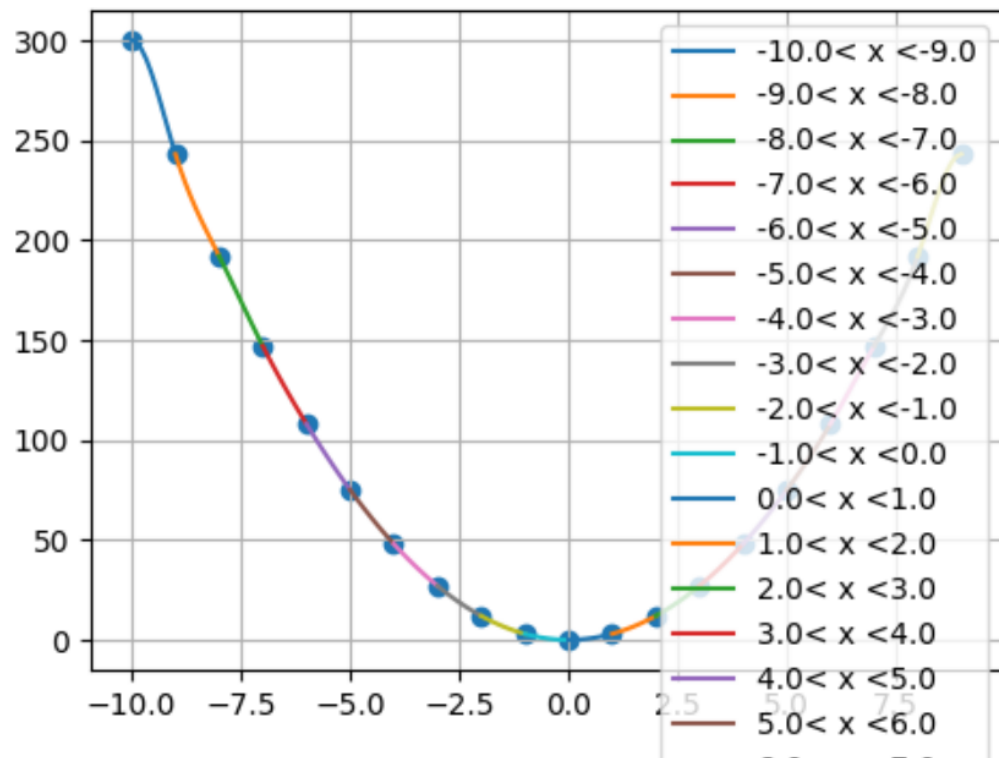


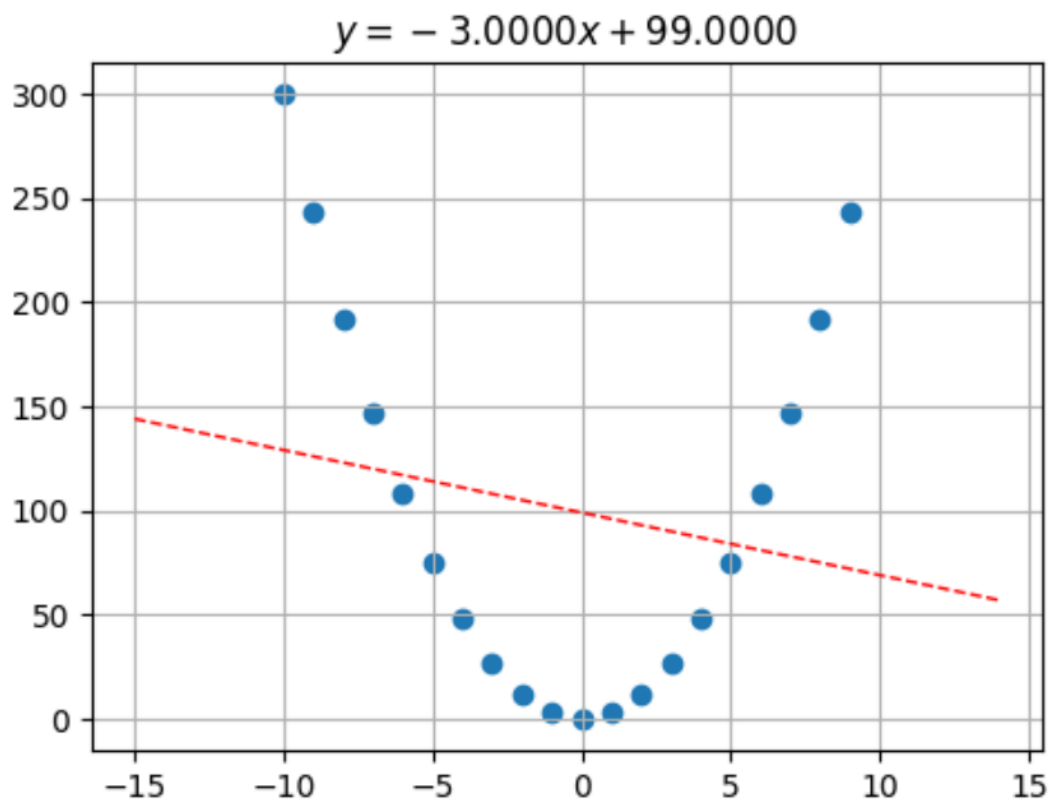
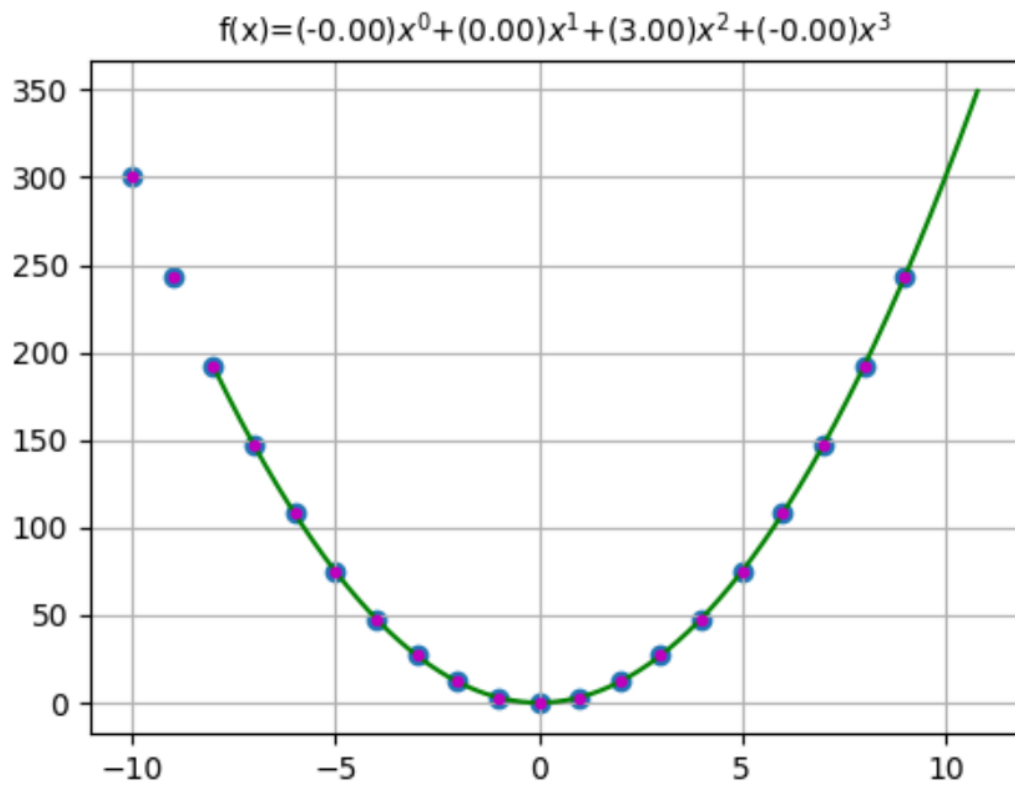
数据2

-10 -9 -8 -7 -6 -5 -4 -3 -2 -1 0 1 2 3 4 5 6 7 8 9

300 243 192 147 108 75 48 27 12 3 0 3 12 27 48 75 108 147 192 243



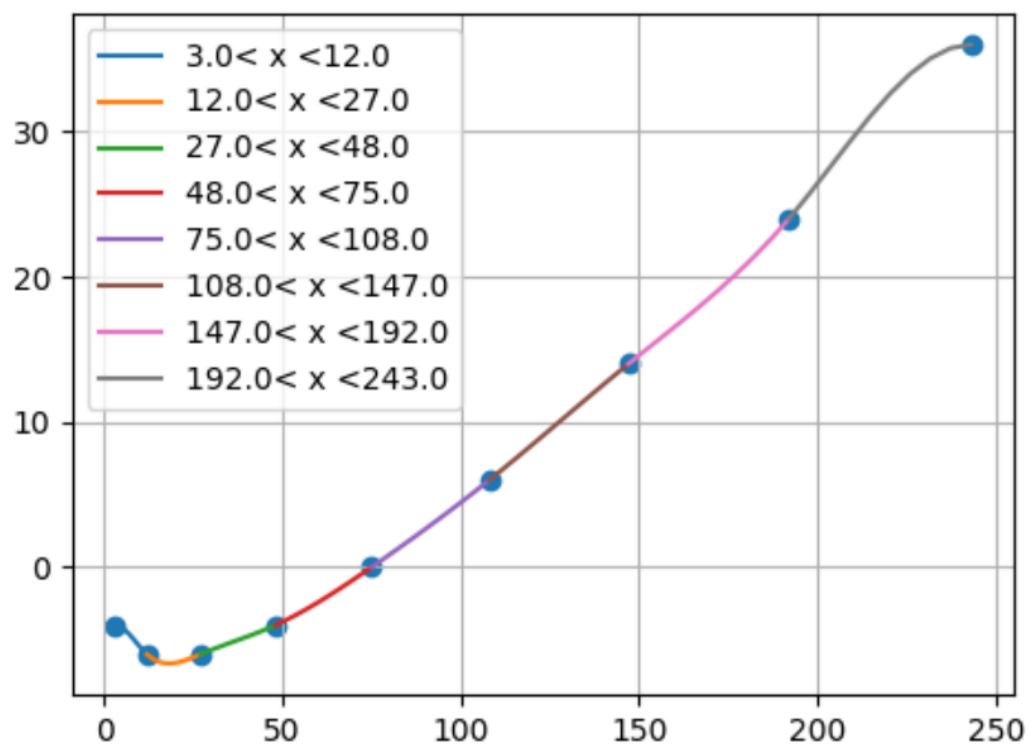
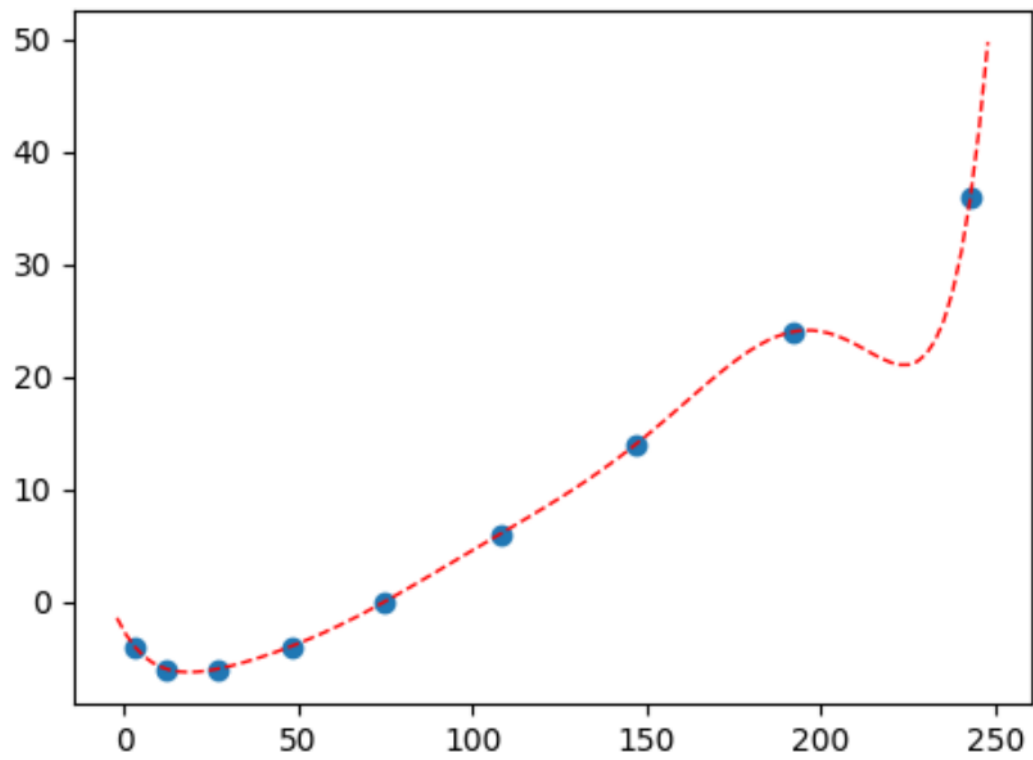


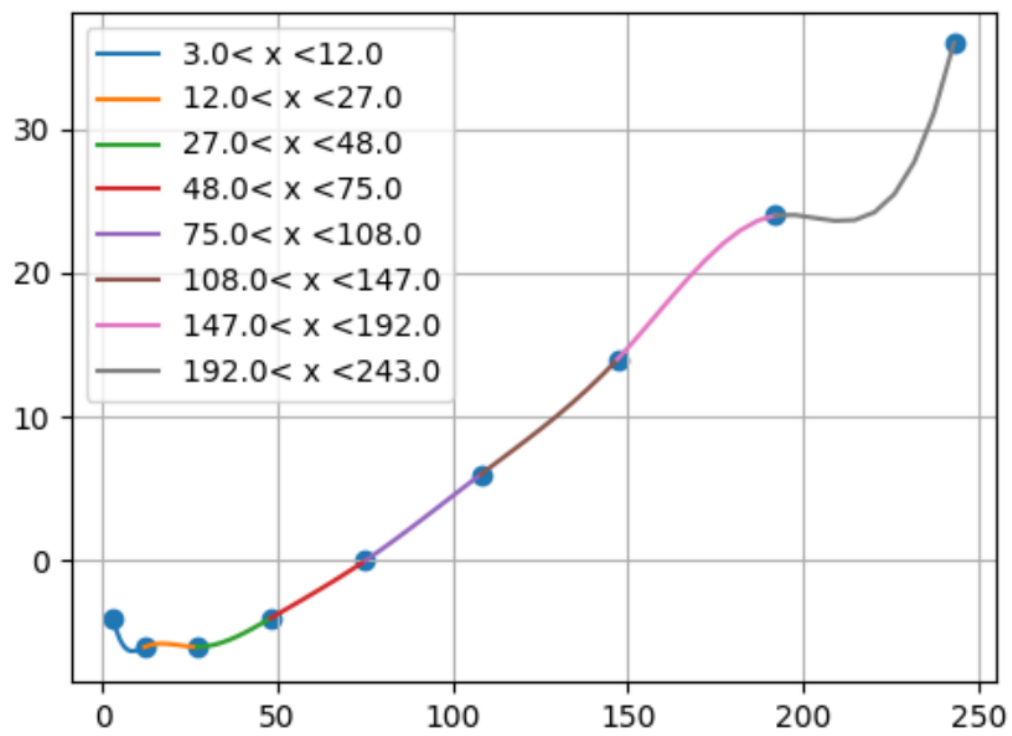


数据3

3 12 27 48 75 108 147 192 243

-4 -6 -6 -4 0 6 14 24 36





$$f(x) = (-5.03)x^0 + (-0.04)x^1 + (0.00)x^2 + (-0.00)x^3$$

