## Белорусский Государственный Университет

# Методы Численного Анализа

Лабораторная работа 5

Интерполирование на равностоящих узлах

Рак Алексей

### Постановка Задачи

Для заданной функции f(x) построить интерполяционный многочлен Эрмита  $P_n(x)$  в узлах 1.0, 1.5, 2.0 (каждый из них кратности 2) для интерполирования заданной функции на отрезке [1, 2]. Указать погрешность, сравнить с предыдущими методами интерполирования.

### Данные

Функция:  $f(x) = 1.3 * e^x - 0.3 * sin(x)$ Значения функции, её первой и второй производных в точках 1.0, 1.5, 2.0  $x^* = \frac{31}{30}, \ x^{***} = \frac{59}{30}$ 

### Алгоритмы решения и формулы

Пусть на отрезке [a,b] даны m различных узлов интерполирования. Рассмотрим функцию f(x) и будем считать что в точке  $x_1$  заданы значения самой функции и  $\alpha_1-1$  её первых производных, в точке  $x_2$  аналогично значение самой функции и  $\alpha_2-2$  её первых производных и т.д. Обозначим через  $n+1=\alpha_1+\alpha_2+\cdots+\alpha_m$ . Задача кратного интерполирования заключается в построении многочлена  $P_n(x,x_0,\ldots,x_0,x_1,\ldots,x_1,\ldots,x_n,\ldots,x_n)$  по данным значениям. Слиянием нескольких узлов в один обеспечивают передачу не только значения функции в точке, но и наклона функции в этой точке (при передаче первой производной), кривизны (второй производно) и т.д. Оценка погрешности принимает вид:

$$||f(x) - h_n(x)|| \le \frac{M_{n+1}}{(n+1)!} ||\Sigma_n(x)||$$

$$M_{n+1} = ||f^{(n+1)}(\xi)||$$

$$\Sigma_n(x) = \prod_{k=0}^p (x - x_k)^{\alpha_k}$$

Разделённая разность из  $\alpha$  одинаковых элементов представляется в виде:

$$f(x_0, x_0, \dots, x_0) = \frac{f^{(\alpha-1)}(x_0)}{(\alpha-1)!}$$

Остальные разделённые разности считаются также как и ранее.

Общее выражение интерполяционного многочлена Эрмита:

$$H_n(x) = \sum_{k=0}^{p} \sum_{m=0}^{\alpha_{k-1}} \sum_{q=0}^{a_{k-1}-m} \frac{f^{(m)}(x_k)}{m!q!} \left( (x - x_k)^{m+q} \prod_{i \neq k} (x - x_i)^{a_i} \right) \left( \frac{d^q}{dx^q} \prod_{i \neq k} (x - x_j)^{-\alpha_i} \right)_{x = x_k}$$

В частном случае для трёх узлов кратности 3:

$$P_n(x) = f(x_0) + (x - x_0)f(x_0, x_0) + (x - x_0)^2 f(x_0, x_0, x_0) + (x - x_0)^3 f(x_0, x_0, x_0, x_1) + \dots + (x - x_0)^3 (x - x_1)^3 (x - x_2)^2 f(x_0, \dots, x_2)$$

#### Листинг

```
#include <iostream>
#include <vector>
#include <cmath>
#include <iomanip>

const double a = 1.3;
double df9max = a * exp(2.0) + (1 - a) * cos(2);

class Interpolation {
  public:
```

```
Interpolation(const std::vector<std::vector<double> &function) :
            divided_diff_(10, std::vector<double>(9)) {
        for (int i = 0; i < 9; ++i) {
            divided_diff_[0][i] = function[0][i / 3];
            divided_diff_[1][i] = function[1][i / 3];
        for (int i = 1; i < 9; ++i) {
            if (i % 3 == 0) {
                divided_diff_[2][i] = (divided_diff_[1][i] - divided_diff_[1][i - 1]) /
                                      (divided_diff_[0][i] - divided_diff_[0][i - 1]);
            } else {
                divided_diff_[2][i] = function[2][i / 3];
        }
        for (int i = 2; i < 9; ++i) {
            if (i % 3 != 2) {
                divided_diff_[3][i] = (divided_diff_[2][i] - divided_diff_[2][i - 1]) /
                                      (divided_diff_[0][i] - divided_diff_[0][i - 2]);
            } else {
                divided_diff_[3][i] = function[3][i / 3] / 2;
        for (int i = 4; i < 10; ++i) {
            for (int j = i - 1; j < 9; ++j) {
                divided_diff_[i][j] = (divided_diff_[i - 1][j] - divided_diff_[i - 1][j - 1]) /
                                      (divided_diff_[0][j] - divided_diff_[0][j - i + 1]);
           }
        }
   }
    double value(double point) {
        double res = 0;
        double k = 1;
        for (int i = 1; i < 10; ++i) {
           res += k * divided_diff_[i][i - 1];
            k *= (point - divided_diff_[0][i - 1]);
        return res;
    }
private:
    std::vector<std::vector<double> divided_diff_;
};
double func(double x) {
   return a * exp(x) + (1 - a) * sin(x);
double grad(double x) {
   return a * exp(x) + (1 - a) * cos(x);
double ges(double x) {
   return a * exp(x) - (1 - a) * sin(x);
double calcRn(double x) {
   double ans = df9max;
   double xk = 1.0;
   for (int i = 0; i < 3; i++) {
        for (int j = 0; j < 3; ++j) {
            ans = ans * fabs(xk - x) / (i * 3 + j + 1);
```

```
xk += 0.5;
    return ans;
int main() {
    double a = 1.3;
    std::vector<std::vector<double» function{{1.0, 1.5, 2.0},
                                                   \{func(1.0), func(1.5), func(2.0)\},\
                                                   {grad(1.0), grad(1.5), grad(2.0)},
                                                   \{ges(1.0), ges(1.5), ges(2.0)\}\};
    Interpolation interpolation(function);
    double x1 = 31.0 / 30;
    double x2 = 46.0 / 30;
    double x3 = 59.0 / 30;
    std::cout « "X1=" « interpolation.value(x1) « std::endl;
    \mathtt{std}{::}\mathtt{cout} \ \texttt{``X2=''} \ \texttt{``interpolation.value(x2)} \ \texttt{``std}{::}\mathtt{endl};
    \verb|std::cout & "X3=" & interpolation.value(x3) & std::endl;|\\
    std::cout « "RX1=" « calcRn(x1) « std::endl;
    std::cout « "RX2=" « calcRn(x2) « std::endl;
    std::cout « "RX3=" « calcRn(x3) « std::endl;
    \verb|std::cout & "RX1True=" & fabs(interpolation.value(x1) - func(x1)) & std::endl;|\\
    \verb|std::cout & "RX2True=" & fabs(interpolation.value(x2) - func(x2)) & std::endl;|\\
    std::cout « "RX3True=" « fabs(interpolation.value(x3) - func(x3)) « std::endl;
    return 0;
}
```

#### Результаты и вывод

```
Выходные данные: P(x^*) = 3.39584 P(x^{***}) = 5.72389 P(x^{***}) = 9.01406 Максимальная погрешность: R_n(x^*) = 9.11726e^{-11} R_n(x^{**}) = 1.53119e^{-11} R_n(x^{***}) = 9.11726e^{-11} Настоящая погрешность: R(x^*) = 5.21778e^{-11} R(x^{**}) = 9.22906e^{-12} R(x^{***}) = 5.75717e^{-11} Вывод:
```

Погрешность стала больше по сравнению с предыдущими методами из-за того, что ранее рассматривались интерполяционные многочлены 10-ой степени, а в данном задании используется многочлен 8-ой степени. Как и ранее наименьшая погрешность у точки находящейся наиболее близко к центральному узлу.