

---

## 内容简介

### 一、对函数

$$f(x) = e^x \quad x \in [-5, 5] \quad (1)$$

对以下两种类型的样条函数：

1. 三次自然样条
2. 满足  $S'(0) = 1, S'(1) = e$  的样条

构造等距节点的三次样条插值函数，并计算如下误差

$$\max_i \left\{ \left| f(x_{i-\frac{1}{2}}) - S(x_{i-\frac{1}{2}}) \right|, \quad i = 0, 1, \dots, N \right\} \quad (2)$$

这里  $x_{i-\frac{1}{2}}$  为每个小区间的中点。对  $N = 10, 20, 40, 80$  比较以上两组结点的结果。讨论结果。利用公式计算算法的收敛阶。

### 二、证明公式

$$\int_{t_i}^{t_{i+1}} S_i(x) dx = \frac{h_i}{2} (y_i + y_{i+1}) - \frac{h_i^3}{24} (z_i + z_{i+1}) \quad (3)$$

然后编写测试一个程序用于计算

$$\int_{t_0}^{t_n} S(x) dx \quad (4)$$

## 工作环境

程序所用语言：**python**

软件：**JupyterLab**

使用的包：**numpy, matplotlib, bisect**

## 输出结果

`N = 10`

`Method (1) Error = 0.001241988377`

`Integrate[S1(x), {t_n, t_0}] = 1.718370963763`

`Method (2) Error = 0.000005743028`

`Integrate[S2(x), {t_n, t_0}] = 1.718281589866`

`N = 20`

`Method (1) Error = 0.000310817170 Order = 1.998513566872`

`Integrate[S1(x), {t_n, t_0}] = 1.718292992222`

`Method (2) Error = 0.000000378048 Order = 3.925168949767`

`Integrate[S2(x), {t_n, t_0}] = 1.718281813544`

N = 40

Method (1) Error = 0.000077724487 Order = 1.999625103723

Integrate[S1(x), {t\_n, t\_0}] = 1.718283225079

Method (2) Error = 0.000000024249 Order = 3.962568282435

Integrate[S2(x), {t\_n, t\_0}] = 1.718281827527

N = 80

Method (1) Error = 0.000019432392 Order = 1.999905714701

Integrate[S1(x), {t\_n, t\_0}] = 1.718282003102

Method (2) Error = 0.000000001535 Order = 3.981281459724

Integrate[S2(x), {t\_n, t\_0}] = 1.718281828401

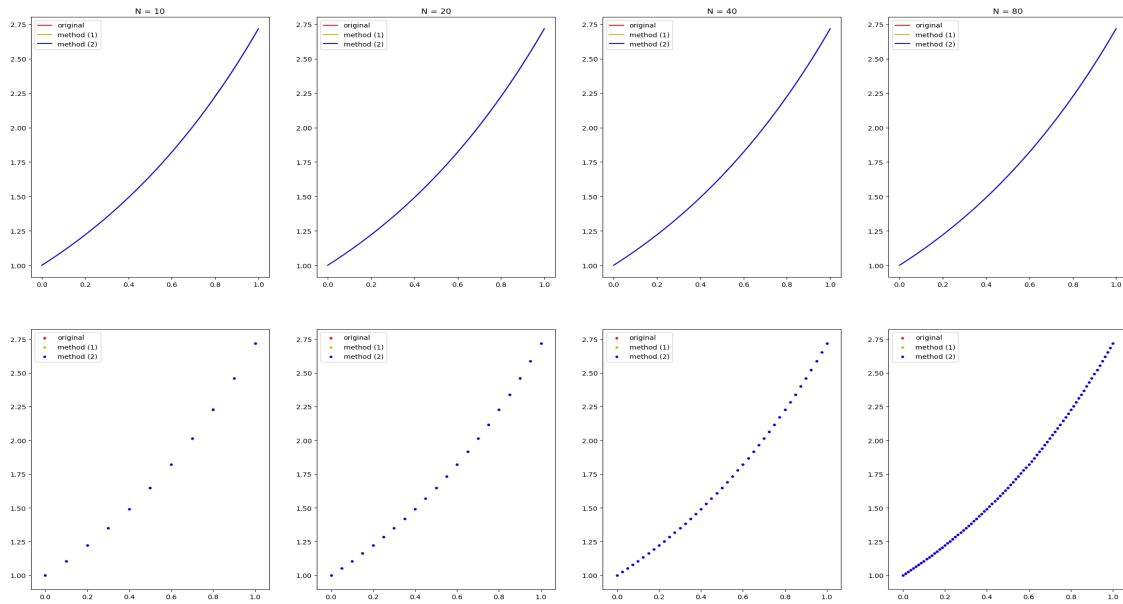


图 1: 两种不同的三次样条插值结果比较

n	Method (1) Error	order	Method (2) Error	order
10	1.242E-03	—	5.743E-06	—
20	3.108E-04	1.9985	3.780E-07	3.9252
40	7.772E-05	1.9996	2.425E-08	3.9626
80	1.943E-05	1.9999	1.535E-09	3.9813

表 1:  $L_\infty$  范数意义下的精度检验

---

## 现象描述

一、由图像可见三次样条函数在指定区间上拟合得非常好。而随着插值点数目的增加，样条与原函数的偏差也愈来愈小。计算出方法 1 自然样条的收敛阶约为 2 阶，而方法 2 的收敛阶约为 4 阶。

二、积分准确值应为 1.718281828459，由题中公式确实给出了较精确的计算结果。

## 公式证明

$$\begin{aligned} & \int_{t_i}^{t_{i+1}} S_i(x) dx \\ &= \int_{t_i}^{t_{i+1}} \left[ \frac{z_i}{6h_i}(t_{i+1}-x)^3 + \frac{z_{i+1}}{6h_i}(x-t_i)^3 + \left(\frac{y_{i+1}}{h_i} - \frac{z_{i+1}h_i}{6}\right)(x-t_i) + \left(\frac{y_i}{h_i} - \frac{z_ih_i}{6}\right)(t_{i+1}-x) \right] dx \\ &= \frac{z_i}{24h_i}(t_{i+1}-t_i)^4 + \frac{z_{i+1}}{24h_i}(t_{i+1}-t_i)^4 + \left(\frac{y_{i+1}}{2h_i} - \frac{z_{i+1}h_i}{12}\right)(t_{i+1}-t_i)^2 + \left(\frac{y_i}{2h_i} - \frac{z_ih_i}{12}\right)(t_{i+1}-t_i)^2 \\ &= \frac{h_i^3}{24}(z_i+z_{i+1}) + \frac{h_i}{2}(y_i+y_{i+1}) - \frac{h_i^3}{12}(z_i+z_{i+1}) \\ &= \frac{h_i}{2}(y_i+y_{i+1}) - \frac{h_i^3}{24}(z_i+z_{i+1}) \end{aligned}$$

于是 (二) 中公式得证。

## 参考资料

[1] David R. Kincaid & E. Ward Cheney. *Numerical Analysis: Mathematics of Scientific of Computing Third Edition*, Brooks/Cole, 2002.