

Zadanie 8 (interpolacja).

W pliku zamieszczono 11 kolejnych punktów trajektorii pewnego robota. Należy dokonać interpolacji tej trajektorii za pomocą:

- a) wielomianu interpolacyjnego Newtona odpowiedniego rzędu,
- b) funkcji sklepanych trzeciego rzędu.

Wyniki interpolacji przedstawić na wspólnym wykresie.