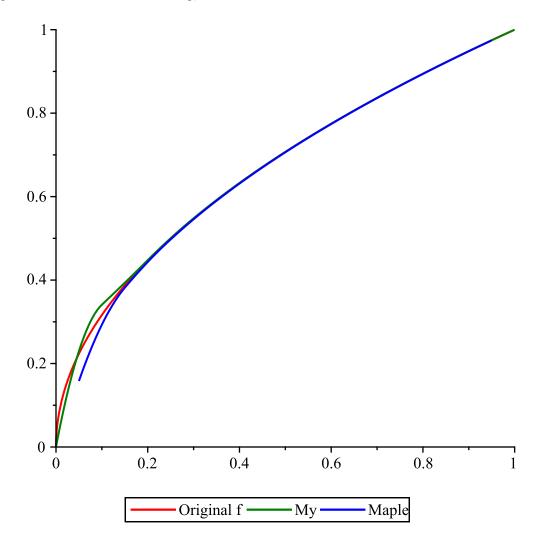
```
> # Построение кубического сплайна
> restart;
             n := 10:
            grid := Array \left( 1 ..(n+1), i \rightarrow \frac{i-1}{n} \right):
 \rightarrow gamma_1 := 0 :
               gamma\ (n+1) := 0:
                h := Array(1..n, i \rightarrow (grid[i+1] - grid[i])):
              y := Array(1..(n+1), i \rightarrow f(grid[i])):
  \rightarrow initMatrix := proc(i, j)
                       if (i = 1 \text{ and } j = 1) then return 1;
                       elif (i = (n + 1) and j = (n + 1)) then return 1;
                       elif (i = j) then return 2 \cdot (h[i - 1] + h[i]);
                        elif (abs(i-j) = 1 \text{ and } i \neq 1 \text{ and } i \neq n+1) then return h[\min(i, j)];
                         else return 0;
                       end if;
              end proc:
  \rightarrow initVector := \mathbf{proc}(i)
                    if (i = 1) then return gamma 1
                    elif (i = (n+1)) then return gamma_{-}(n+1)
else return 6\left(\frac{(y[i+1]-y[i])}{h[i]} - \frac{(y[i]-y[i-1])}{h[i]}\right)
                    end if:
             end proc:
   > with(LinearAlgebra):
                A := Matrix(n + 1, n + 1, initMatrix):
                 b := Vector(n + 1, initVector):
                 gamma \ sol := LinearSolve(A, b) :
             K1 := Array \left( 1 ..n, i \rightarrow \left( \frac{y[i]}{h[i]} - \frac{gamma\_sol[i] \cdot h[i]}{6} \right) \right) :
K2 := Array \left( 1 ..n, i \rightarrow \left( \frac{y[i+1]}{h[i]} - \frac{gamma\_sol[i+1] \cdot h[i]}{6} \right) \right) :
> S := Array \left(1 ..n, i \rightarrow \left(x \rightarrow \frac{gamma\_sol[i] \cdot (grid[i+1] - x)^3}{6 \cdot h[i]} + \frac{gamma\_sol[i+1] \cdot (x - grid[i])^3}{6 \cdot h[i]} + K1[i] \cdot (grid[i+1] - x) + \frac{gamma\_sol[i+1] \cdot (x - grid[i])^3}{6 \cdot h[i]} + K1[i] \cdot (grid[i+1] - x) + \frac{gamma\_sol[i+1] \cdot (x - grid[i])^3}{6 \cdot h[i]} + K1[i] \cdot (grid[i+1] - x) + \frac{gamma\_sol[i+1] \cdot (x - grid[i])^3}{6 \cdot h[i]} + K1[i] \cdot (grid[i+1] - x) + \frac{gamma\_sol[i+1] \cdot (x - grid[i])^3}{6 \cdot h[i]} + K1[i] \cdot (grid[i+1] - x) + \frac{gamma\_sol[i+1] \cdot (x - grid[i])^3}{6 \cdot h[i]} + K1[i] \cdot (grid[i+1] - x) + \frac{gamma\_sol[i+1] \cdot (x - grid[i])^3}{6 \cdot h[i]} + \frac{gamma\_sol[i+1] \cdot (x - grid[i])^3}{6 \cdot h[i]} + K1[i] \cdot (grid[i+1] - x) + \frac{gamma\_sol[i+1] \cdot (x - grid[i])^3}{6 \cdot h[i]} + \frac{gamm
              K2[i] \cdot (x - grid[i]):
  \rightarrow cubicSplineInterp := proc(x)
                local i;
                for i from 1 to n do
```

```
if (grid[i] \le x \text{ and } x \le grid[i+1]) then
        return S[i](x);
      end if:
     end do;
    end proc:
> # Построение интерполяции В-сплайнами:
n := 10:
   grid := Array \left( 1 ..(n+1), i \rightarrow \frac{i-1}{n} \right):
> EPS := 10^{-12}:
 \rightarrow getX := proc(i)
     if (i > n + 1) then return grid[n + 1] + (i - n) \cdot EPS
     elif (i < 1) then return grid[1] + (1 - i) \cdot EPS
     else return grid[i]
     end if:
    end proc:
 \rightarrow getC := proc(j)
     \mathbf{local} \ x \ 0 := \mathbf{getX}(j+1);
     \mathbf{local} x\_1 := \frac{getX(j+1) + getX(j+2)}{2};
     local x 2 := getX(j+2);
     return \frac{-f(x_0) + 4 \cdot f(x_1) - f(x_2)}{2};
    end proc:
 > B := \mathbf{proc}(i, d, x)
     if (d=0) then return piecewise(getX(j) \le x \text{ and } x < getX(j+1), 1, 0)(x)
     else return \frac{x-getX(j)}{getX(j+d)-getX(j)} \cdot B(j,d-1,x) + \frac{getX(j+1+d)-x}{getX(j+1+d)-getX(j+1)} \cdot B(j,d-1,x)
         +1, d-1, x
     end if:
    end proc:
 \gt BSplineInterp := \mathbf{proc}(x)
     local i;
     local k;
     for i from 1 to n do
      if (getX(i) \le x \text{ and } x \le getX(i+1)) then
        return add(B(k, 2, x) \cdot getC(k), k = (i - 2)...i);
       end if:
     end do;
     end proc:
 =
> Функции для подсчета ошибки :
    calculateError := \mathbf{proc}(actual, expected)
```

```
local check_grid := Array \left( 1 ..(10 \cdot n + 1), i \rightarrow \frac{1-1}{10 \cdot n} \right);
    local max \ error := 0;
    local i;
    for i from 1 to (10 \cdot n + 1) do
     max \ error := max(max \ error, abs(actual(check \ grid(i)) - expected(check \ grid(i))));
    end do:
    return max error;
   end proc:
> # Пример(0)
   # Сравним получившуюся интерполяцию кубическими сплайнами с готовым
       решением Maple:
f := x \rightarrow \operatorname{sqrt}(x);
  yVals := Array(1..(n+1), i \rightarrow f(grid[i])):
                                         f := x \mapsto \sqrt{x}
                                                                                                (1)
> with(Student[NumericalAnalysis]):
  points := [seq([grid[i], yVals[i]], i = 1..(n + 1))]:
   mapleCubicInterp := MakeFunction(expand(Interpolant(CubicSpline(points, independentvar
       = x ) ) ), x ) :
   print(Ошибка получившейся интерполяции);
   err 01 := \text{calculateError}(\text{cubicSplineInterp}, f):
   evalf(err 01, 2);
  print(Ошибка решения Maple);
   err 02 := calculateError(mapleCubicInterp, f):
   evalf(err 02, 2);
                             Ошибка получившейся интерполяции
                                             0.069
                                    Ошибка решения Maple
                                             0.068
                                                                                                (2)
> # Получили примерно одинаковые значения, что свидетельствует о
       правильности написанного алгоритма.
> # Пример(1)
  # Теперь сравним получившуюся интерполяцию В-сплайнами с
      готовым решением Maple:
f := x \rightarrow \operatorname{sqrt}(x);
  yVals := Array(1..(n+1), i \rightarrow f(grid[i])):
                                          f := x \mapsto \sqrt{x}
                                                                                                (3)
> with(CurveFitting):
  points := [seq([grid[i], yVals[i]], i=1..(n+1))]:
   mapleBSplineInterp := BSplineCurve(points, x, order = 3):
```

plot([f, BSplineInterp, mapleBSplineInterp], 0..1, color = ["Red", "Green", "Blue"], legend = ["Original f", "My", "Maple"]);



> # Здесь мы видим, что как и у моего, так и у сплайна из пакета Maple появляютя неточности на левом конце отрезка. Также можно заметить, что мой сплайн построился полностью на отрезке, так как при посторении я доопределял его точками за границами отрезка, у которых абсциссы менялись с шагом EPS, а значения были равны значению функции на левом конце отрезка. В то же время сплайн из Maple "не достроен" рядом с концами отрезка, так как не было данных для доопределения.

> # **Пример**(2):

В книге "С. П. Шарого "Курс вычислительных методов" в разделе про сплайны была упомянута функция Рунге, для которой при интерполяции полиномами наблюдается эффект осциляций. А также было отметечено, что "последовательность интерполяционных кубических сплайнов на равномерной сетке узлов всегда сходится к интерполируемой непрерывной функции". Значит, что ошибка при интерполяции

кубическими сплайнами для этой функции будет меньше. Давайте это проверим. Так как мы работаем на отрезке [0,1], немного видоизменим функцию:

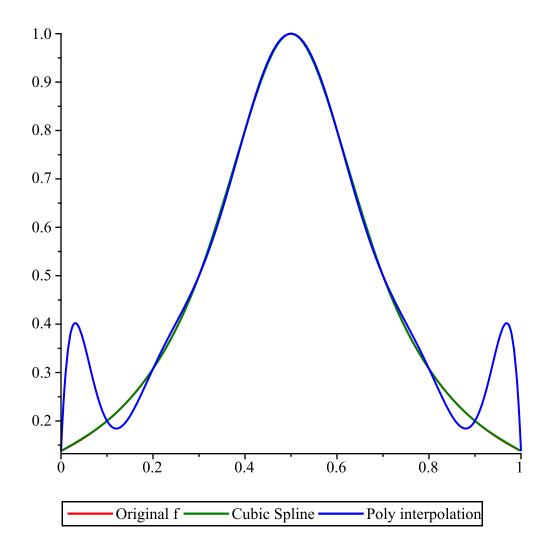
>
$$f := x \rightarrow \frac{1}{1 + 25 \cdot (0.5 - x)^2};$$

 $yVals := Array(1..(n + 1), i \rightarrow f(grid[i])):$
 $f := x \mapsto \frac{1}{1 + 25 \cdot (0.5 - x)^2}$
(4)

- _> # Найдём максимальную ошибку при интерполяции кубическими сплайнами:
- > $err_1 := calculateError(cubicSplineInterp, f) :$ $evalf(err_1, 1);$

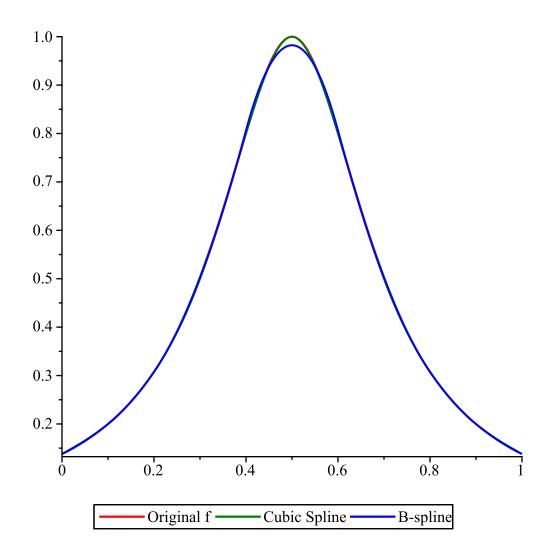
- > # Для получения интерполяции полиномами будем использовать стандартные средства Maple. Найдем максимальную ошибку:
- > with(CurveFitting):
 polyInterpolation := x→PolynomialInterpolation(grid, yVals, x):
 err_2 := calculateError(polyInterpolation, f):
 evalf(err 2, 2);

- > # Мы видим, что ошибка отличается больше чем в 82 раза. Пронаблюдаем теперь это на графике:
- > plot([f, cubicSplineInterp, polyInterpolation], 0..1, color = ["Red", "Green", "Blue"], legend = ["Original f", "Cubic Spline", "Poly interpolation"]);



> # Таким образом, мы показали, что интерполяция кубическими сплайнами благодаря своим свойствам позволила избежать эффекта осциляций на концах отрезка. Теперь посмотрим, как с этой задачей справится B-spline:

> plot([f, cubicSplineInterp, BSplineInterp], 0..1, color = ["Red", "Green", "Blue"], legend = ["Original f", "Cubic Spline", "B-spline"]);



Оригинальную функцию на графике не видно, так как ее очень хорошо приближает кубический сплайн (ошибка 0.003).

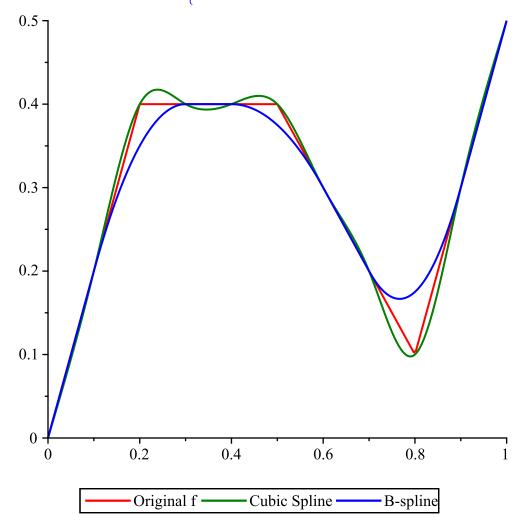
- > # У B—Spline не появляется эффектов осциляций на концах, он также лучше справляется с задачей, чем интерполяция полиномами, но при этом ошибка больше, чем у кубического сплайна, примерно в 6 раз:
- > $err_3 := calculateError(BSplineInterp, f) :$ $evalf(err_3, 2)$

0.018 (7)

- # Правда эту оценку нельзя считать полностью точной, так как наша погрешность составляет O(h^2), где h = 0.1 в нашем случае
 . Но на графике можно пронаблюдать, в каком месте В Spline ошибается.
- > # Пример(3):
- > # Посмотрим на пример из книги Tom Lyche and Knut Mørken, "Spline Methods".

- > # В разделе 5.2.2 "Numerical solution and examples" есть пример, который показывает, что кубические сплайны плохо приближают кусочнолинейные функции с острыми углами. Давайте его повторим, а также протестируем В-Сплайны.
- > $f := x \rightarrow piecewise(x < 0.2, 2 x, 0.2 \le x < 0.5, 0.4, 0.5 \le x < 0.8, 0.9 x, 2 \cdot (x 0.75));$ plot([f, cubicSplineInterp, BSplineInterp], 0..1, color = ["Red", "Green", "Blue"], legend= ["Original f", "Cubic Spline", "B-spline"]);

$$f := x \mapsto \begin{cases} 2 \cdot x & x < 0.2 \\ 0.4 & 0.2 \le x < 0.5 \\ 0.9 - x & 0.5 \le x < 0.8 \\ 2 \cdot x - 1.50 & otherwise \end{cases}$$



> # BSpline хуже справился с задачей. Ошибка получилась в три раза больше:
print(Ошибка кубического сплайна);
err_01 := calculateError(cubicSplineInterp, f):
evalf(err_01, 2);
print(Ошибка BSpline);

```
err_02 := calculateError(BSplineInterp, f):
evalf(err_02, 2);
Oшибка кубического сплайна
0.026
Oшибка BSpline
0.075
(8)
```