Московский авиационный институт (национальный исследовательский университет)

Институт №8 «Информационные технологии и прикладная математика»

Кафедра 806 «Вычислительная математика и программирование»

Лабораторные работы по курсу «Численные методы»

Студент: МР.Жалялетдинов Преподаватель: Д. Е. Пивоваров

Группа: М8О-303Б-21

Дата: Оценка: Подпись:

1 Постановка задачи

Используя таблицу значений Y_i функции y=f(x), вычисленных в точках $X_i, i=0,..3$ построить интерполяционные многочлены Лагранжа и Ньютона, проходящие через точки $\{X_i,Y_i\}$. Вычислить значение погрешности интерполяции в точке X^* .

Вариант: 8

$$y = \arcsin(x)$$
, a) $X_i = -0.4, -0.1, 0.2, 0.5$; 5) $X_i = -0.4, 0, 0.2, 0.5$;

Рис. 1: Условие

```
Многочлен Лагранжа
Ответ 0.100094
Погрешность 7.37745e-05
Многочлен Ньютона
Ответ 0.100094
Погрешность 7.37745e-05
```

Рис. 2: Вывод программы в консоли

```
1 || #include <bits/stdc++.h>
 2
   using namespace std;
 3
 4
   double first_method(double x, vector<double>& x_v, int n) {
 5
       vector<double> k_vect(x_v.size());
 6
7
       for (int i = 0; i < n; i++)
 8
           k_vect[i] = asin(x_v[i]);
 9
10
       for (int i = 0; i < n; i++)
           for (int j = 0; j < n; ++j)
11
12
               if (i != j)
13
                   k_{vect[i]} /= x_{v[i]} - x_{v[j]};
14
       for (int i = 0; i < n; i++)
15
           for (int j = 0; j < n; ++j)
16
17
               if (i != j)
18
                   k_{vect[i]} *= x - x_v[j];
19
20
       double answ = 0;
21
       for(int i=0; i<n; i++)</pre>
22
           answ += k_vect[i];
23
       return answ;
24
   }
25
26
   double second_method(double x, const vector<double>& x_v, int n) {
27
       vector<double> k_vect(x_v.size());
28
29
       for (int i = 0; i < n; i++)
30
           k_vect[i] = asin(x_v[i]);
31
32
       for (int i = 1; i < n; i++)
33
           for (int j = n - 1; j > i-1; --j)
34
               k_{vect[j]} = (k_{vect[j]} - k_{vect[j-1]}) / (x_{v[j]} - x_{v[j-1]});
35
36
       for (int i = 1; i < n; i++) {
37
           for (int j = 0; j < i; ++j) {
38
               k_{vect[i]} *= x - x_v[j];
39
40
41
42
       double answ = 0;
43
        for(int i=0; i<n; i++)
44
           answ += k_vect[i];
45
       return answ;
   }
46
47
```

```
48 || int main() {
49
       vector<double> x_{vect} = \{-0.4, 0.0, 0.2, 0.5\};
50
       double t = 0.1;
51
       cout << "\n \n" << " " << first_method(t, x_vect, 4) << endl << " " << abs(
52
           first_method(t, x_vect, 4) - asin(t)) << endl;</pre>
       cout << "\n \n" << " " << second_method(t, x_vect, 4) << endl << " " << abs(
53
           second_method(t, x_vect, 4) - asin(t)) << endl;</pre>
54
55
       return 0;
56 | }
```

4 Постановка задачи

Построить кубический сплайн для функции, заданной в узлах интерполяции, предполагая, что сплайн имеет нулевую кривизну при $x=x_0$ и $x=x_4$. Вычислить значение функции в точке $x=X^*$.

Вариант: 8

X* =	0.1		X_i	= 0.8		
	i	0	1	2	3	4
	X_i	-0.4	-0.1	0.2	0.5	0.8
8	f_{i}	-0.41152	-0.10017	0.20136	0.52360	0.92730

Рис. 3: Условие



Рис. 4: Вывод программы в консоли

```
1 | #include <bits/stdc++.h>
  2
  3
         using namespace std;
  4
  5
         vector<vector<double>> get_res(vector<vector<double>>& coefficients, vector<vector</pre>
                    double>>& results) {
                   double a, b, c, d;
  6
  7
                   a = 0;
  8
                   b = coefficients[0][0];
  9
                   c = coefficients[0][1];
10
                   d = results[0][0];
11
                   vector<double> P(coefficients[0].size(), 0), Q(coefficients[0].size(), 0);
12
13
                   P[0] = -c/b;
14
                   Q[0] = d/b;
15
                    for (int i=1; i < coefficients.size() - 1; i++){</pre>
16
                             a = coefficients[i][i-1];
17
                             b = coefficients[i][i];
                             c = coefficients[i][i+1];
18
19
                             d = results[i][0];
20
21
                             P[i] = -c/(b + a*P[i-1]);
22
                             Q[i] = (d - a*Q[i-1])/(b + a*P[i-1]);
23
                   }
24
25
                   a = coefficients[coefficients.size()-1][coefficients[0].size()-2];
26
                   b = coefficients[coefficients.size()-1][coefficients[0].size()-1];
27
                   c = 0;
28
                   d = results[results.size()-1][0];
29
30
                   Q[Q.size()-1] = (d - a * Q[Q.size()-2]) / (b + a * P[P.size()-2]);
31
32
                   vector<vector<double>> decision(results.size());
33
                   for(int i=0; i<decision.size(); i++)</pre>
34
                             decision[i].push_back(0);
35
36
                    decision[decision.size()-1][0] = Q[Q.size()-1];
                    for (int i = decision.size()-2; i > -1; i--)
37
38
                             decision[i][0] = P[i]*decision[i+1][0] + Q[i];
39
40
                   return decision;
41
         }
42
43
         int main() {
44
                   vector<double> x = \{-0.4, -0.1, 0.2, 0.5, 0.8\}, y = \{-0.41152, -0.10017, 0.20136, y = \{-0.41152, -0.10017, y = \{-0.41152, y = \{-0.4
                             0.52360, 0.92730, h = \{0.0\};
45
                    double t = 0.1;
```

```
46
                   for (int i = 0; i < 4; ++i)
47
48
                            h.push_back(x[i + 1] - x[i]);
49
50
                   vector < double >> X_content = \{\{2 * (h[1] + h[2]), h[2], 0\}\}, Y_content = \{\};
51
52
                   for (int i=3; i<4; i++)
53
                            X_{\text{content.push\_back}}(\{h[i-1], 2 * (h[i-1] + h[i]), h[i]\});
54
55
                   for (int i=0; i<4-1; i++)
                            Y_{\text{content.push\_back}}(3 * ((y[i + 2] - y[i + 1]) / h[i + 2] - (y[i + 1] - y[i])
56
                                      / h[i + 1])});
57
58
                   X_{\text{content.push\_back}}(\{0, h[3], 2 * (h[3] + h[4])\});
59
60
                   vector<vector<double>> X(X_content), Y(Y_content);
61
62
                   vector<double> k_a(y.begin(), y.end() - 1);
63
                   vector<double> k_c = {0};
                   auto result = get_res(X, Y);
64
                   for (auto val : result) {
65
66
                            k_c.push_back(val[0]);
67
                   }
                   vector<double> k_b;
68
69
                   for (int i = 1; i < 4; ++i) {
70
                            k_b.push_back((y[i] - y[i - 1]) / h[i] - h[i] * (k_c[i] + 2 * k_c[i - 1]) / 3);
71
72
                   k_b.push_back((y[4] - y[3]) / h[4] - 2 * h[4] * k_c[3] / 3);
73
74
                   vector<double> k_d;
75
                   for (int i = 0; i < 3; ++i) {
76
                            k_d.push_back((k_c[i + 1] - k_c[i]) / (3 * h[i + 1]));
77
                   k_d.push_back(-k_c[3] / (3 * h[4]));
78
79
80
                   bool marker = false;
81
                   for (int i = 0; i < 4; ++i) {
82
                            if (x[i] \le t \&\& t \le x[i + 1]) {
83
                                      \label{eq:double res} \mbox{double res = $k_a[i] + $k_b[i]*(t-x[i]) + $k_c[i]*(t-x[i])*(t-x[i]) + $k_d[i]*(t-x[i]) + $k_d[i]*
                                               t-x[i])*(t-x[i])*(t-x[i]);
84
                                      cout << " " << res << endl;
85
                                      marker = true;
86
                                      break;
87
88
                   }
89
90
                   return 0;
91 || }
```

7 Постановка задачи

Для таблично заданной функции путем решения нормальной системы МНК найти приближающие многочлены а) 1-ой и б) 2-ой степени. Для каждого из приближающих многочленов вычислить сумму квадратов ошибок. Построить графики приближаемой функции и приближающих многочленов.

Вариант: 8

i	0	1	2	3	4	5
X_i	-0.7	-0.4	-0.1	0.2	0.5	0.8
y_i	-0.7754	-0.41152	-0.10017	0.20136	0.5236	0.9273

Рис. 5: Условия

```
Многочлен первого порядка 0.00552648 + 1.1067 * x
Погрешность 0.00394166
Многочлен первого порядка -0.0069917 + 1.10189 * x + 0.0481468 * x^2
Погрешность 0.00324066
```

Рис. 6: Вывод программы в консоли

```
1 | #include <bits/stdc++.h>
 2
 3
   using namespace std;
   using matrix = vector<vector<double>>;
   pair<matrix, matrix> lu_decomposition(matrix& coefficients, matrix& results) {
 6
 7
        int n1=coefficients.size(), m1=coefficients[0].size(), m2 = results[0].size();
 8
       matrix L(n1), U = coefficients;
 9
       for (int i=0; i<n1; i++)
10
           for (int j=0; j < m1; j++)
11
               L[i].push_back(0);
12
13
       for (int k=0; k<n1; k++) {
           if (U[k][k] == 0) {
14
               for (int i=k+1; i<n1; i++) {
15
                   if (U[i][k] != 0) {
16
17
                       swap(U[k], U[i]);
                       swap(L[k], L[i]);
18
19
                       swap(coefficients[k], coefficients[i]);
20
                       swap(results[k], results[i]);
21
                       break;
22
                   }
23
               }
24
25
           L[k][k] = 1;
26
           for (int i=k+1; i<n1; i++) {
27
               L[i][k] = U[i][k]/U[k][k];
28
               if (U[i][k] == 0)
29
                   continue;
30
               for(int j=k; j \le m1; j++)
31
                   U[i][j] -= L[i][k]*U[k][j];
32
33
           }
34
       }
35
       return make_pair(L, U);
36
   }
37
38
39
   matrix calculate_results(matrix& coefficients, matrix& results) {
40
        auto [L, U] = lu_decomposition(coefficients, results);
41
       matrix res = results;
42
43
       for (int k=0; k<res[0].size(); k++)</pre>
44
           for (int i=0; i<res.size(); i++)</pre>
45
               for (int j=0; j<i; j++)
                   res[i][k] -= res[j][k]*L[i][j];
46
47
        for (int k=0; k<res[0].size(); k++) {
```

```
48
           for (int i=coefficients.size()-1; i>-1; i--) {
49
                for (int j=i+1; j<results.size(); j++) {</pre>
50
                   res[i][k] -= res[j][k]*U[i][j];
51
52
                res[i][k] /= U[i][i];
53
           }
54
        }
55
56
        return res;
   }
57
58
59
    int main() {
        vector < double > x = \{-0.7, -0.4, -0.1, 0.2, 0.5, 0.8\}, y = \{-0.7754, -0.41152, 0.5, 0.8\}
60
            -0.10017, 0.20136, 0.5236, 0.9273};
61
62
        double n = x.size();
63
        double ex = 0, ex2 = 0, ex3 = 0, ex4 = 0, ey = 0, eyx = 0, eyx2 = 0;
64
        for (int i=0; i<x.size(); i++){</pre>
65
           ex += x[i]; ex2 += pow(x[i], 2); ex3 += pow(x[i], 3); ex4 += pow(x[i], 4); ey
                += y[i]; eyx += y[i]*x[i]; eyx2 += y[i]*pow(x[i], 2);
        }
66
67
68
        matrix X = \{\{n, ex\}, \{ex, ex2\}\};
69
        matrix Y = \{\{ey\}, \{eyx\}\};
70
        matrix results = calculate_results(X, Y);
71
        cout << " " << results[0][0] << " + " << results[1][0] << " * x" << endl;
72
73
        double diff_f1 = 0;
74
        for (int i = 0; i < n; i++)
           diff_f1 += pow(results[0][0] + results[1][0] * x[i] - y[i], 2);
75
76
        cout << " " << diff_f1 << endl << endl;</pre>
77
78
        X = \{\{n, ex, ex2\}, \{ex, ex2, ex3\}, \{ex2, ex3, ex4\}\};
79
        Y = \{\{ey\}, \{eyx\}, \{eyx2\}\};
80
        results = calculate_results(X, Y);
        cout << " " << results[0][0] << " + " << results[1][0] << " * x + " << results
81
            [2][0] << " * x^2" << endl;
82
        double diff_f2 = 0;
83
        for (int i = 0; i < n; i++)
           diff_f2 += pow(results[0][0] + results[1][0] * x[i] + results[2][0] * pow(x[i],
84
                 2) - y[i], 2);
        cout << " " << diff_f2 << endl;</pre>
85
86
87
        return 0;
88 || }
```

10 Постановка задачи

Вычислить первую и вторую производную от таблично заданной функции $y_i = f(x_i), i = 0, 1, 2, 3, 4$ в точке $x = X_i$.

Вариант: $8 X^* = 2.0$

$X^* = 1.0$								
	i	0	1	2	3	4		
	X_i	-1.0	0.0	1.0	2.0	3.0		
	$ \mathcal{Y}_i $	-0.7854	0.0	0.78540	1.1071	1.249		

Рис. 7: Условия

11 Результаты работы

Правосторонняя первая производная 0.7854 Правосторонняя первая производная 0.3217 Вторая фоизводная -0.4637 Вторая производная -0.1798

Рис. 8: Вывод программы в консоли

```
1 || #include <bits/stdc++.h>
   using namespace std;
 3
   int main() {
 4
       double t = 1.0;
 5
       vector<double> x = \{-1.0, 0.0, 1.0, 2.0, 3.0\}, y = \{-0.7854, 0.0, 0.78540, 1.1071,
            1.249};
 6
 7
       vector<double> first;
 8
       for (int i = 0; i < 4; ++i)
 9
           first.push_back((y[i + 1] - y[i]) / (x[i + 1] - x[i]));
10
11
       vector<double> second;
12
       for (int i = 0; i < 3; ++i) {
13
           double val = 2 * ((y[i+2]-y[i+1])/(x[i+2]-x[i+1])-(y[i+1]-y[i])/(x[i+1]-x[i])
               )/(x[i+2]-x[i]);
14
           second.push_back(val);
15
16
17
       for (int i = 0; i < 4; ++i) {
18
           if (x[i] == t) {
19
               cout << " " << first[i - 1] << endl;</pre>
               cout << " " << first[i] << endl;</pre>
20
21
               break;
22
           }
23
       }
24
25
       for (int i = 0; i < 3; ++i)
26
           if (x[i] \le t \&\& t \le x[i + 1])
27
               cout << " " << second[i] << endl;</pre>
28
29
       return 0;
30 || }
```

13 Постановка задачи

Вычислить определенный интеграл $\int\limits_{X_0}^{X_1}ydx$, методами прямоугольников, трапеций, Симпсона с шагами h_1,h_2 . Оценить погрешность вычислений, используя Метод Рунге-Ромберга: Вариант: 8

$$y = \frac{1}{x^2 + 4}$$
, $X_0 = -2$, $X_1 = 2$, $h_1 = 1.0$, $h_2 = 0.5$;

Рис. 9: Условие

```
Метод прямоугольников
Значение интеграла с шагом 1.0 0.790588
Значение интеграфа с шагом 0.5 0.790588
Значение Рунге-Ромберга 0.785404
Метод трапеций
Значение интеграла с шагом 1.0 0.775
Значение интеграла с шагом 0.5 0.775
Значение Рунге-Ромберга 0.785392
Метод Симпсона
Значение интеграла с шагом 1.0 0.783333
Значение интеграла с шагом 0.5 0.783333
Значение Рунге-Ромберга 0.786078
```

Рис. 10: Вывод программы в консоли

```
1 | #include <bits/stdc++.h>
 2
   using namespace std;
 3
 4
   double rectangular(function < double (double) > f, double x_begin, double x_end, double k)
 5
       double x = x_begin, res = 0;
 6
       while (x < x_end){
 7
           res += f((2*x + k)/2);
 8
           x += k;
 9
       }
10
       return k*res;
11
   }
12
13
14
   double trapeze(function<double(double)> f, double x_begin, double x_end, double k){
15
       double x = x_begin+k, res = f(x_begin)/2 + f(x_end)/2;
16
       while (x < x_end){
17
           res += f(x);
18
           x += k;
       }
19
20
       return k * res;
21
   }
22
23
24
    double simpson(function<double(double)> f, double x_begin, double x_end, double k){
25
       double x = x_begin + k, res = f(x_begin) + f(x_end);
26
       bool flag = true;
27
       while (x < x_end){
28
           if (flag)
29
               res += f(x) * 4;
30
           else
31
               res += f(x) * 2;
32
           x += k;
33
           flag = !flag;
34
35
       return k * res / 3;
36
   }
37
38
   double Runge(double v1, double v2, double k1, double k2, double p){
39
       return v1 + (v1 - v2)/(pow((k2/k1), p) - 1);
40
   }
41
42
   int main() {
43
       auto y = [](double x) {
44
           return 1 / (pow(x, 2) + 4);
45
46
       double x0 = -2, xk = 2, val1, val2;
```

```
47 |
48
        cout << " " << endl;</pre>
49
        val1 = rectangular(y, x0, xk, 1.0);
50
        val2 = rectangular(y, x0, xk, 0.5);
        cout << " 1.0 " << val1 << endl; cout << " 0.5 " << val1 << endl;
51
52
53
        cout << "t - " << Runge(val1, val2, 1.0, 0.5, 2) << endl;
54
55
        cout << " " << endl;</pre>
56
        val1 = trapeze(y, x0, xk, 1.0);
57
        val2 = trapeze(y, x0, xk, 0.5);
        cout << " 1.0 " << val1 << endl;
cout << " 0.5 " << val1 << endl;</pre>
58
59
        cout << "t - " << Runge(val1, val2, 1.0, 0.5, 2) << endl;
60
61
        cout << " " << endl;</pre>
62
63
        val1 = simpson(y, x0, xk, 1.0);
64
        val2 = simpson(y, x0, xk, 0.5);
        cout << " 1.0 " << val1 << endl;</pre>
65
        cout << " 0.5 " << val1 << endl;
66
        cout << "\t - " << Runge(val1, val2, 1.0, 0.5, 2) << endl;</pre>
67
68
69
        return 0;
70 || }
```