```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <math.h>
 * UFPE - Segundo projeto da disciplina de Calculo Numerico - Turma T7
 * @author Cleber Alberto Cabral e Heloisa Bezerra Neves.
 * @teacher Andre Tiba
/**
 * ---- Structs. ----
/**
 * Struct a tupla (x, f(x))
*/
typedef struct {
    double x;
    double fx;
} Tupla;
 * Struct que representa uma funcao matematica de ajustamento.
 */
typedef struct {
    double matriz[2][3];
    double a;
    double b;
    double erro;
    int ln;
    char* formula;
} Funcao;
 * ---- Interfaces das funcoes auxiliares. ----
*/
int limpar_stdin();
void zerar(double matriz[2][3]);
void imprimir(double matriz[2][3]);
void pivotar(Funcao* funcao);
 * ---- Metodo principal. ----
 */
/**
 * Metodo principal da aplicacao. Oferece ao usuario um menu de selecao de
 * duas opcoes. 1 = Informar o arquivo de dados. 2 = Sair da aplicacao.
*/
int main() {
    // ints utilitarios.
    int opcao, n, i, melhor;
    int nFunc = 10;
    double min, raiz;
    // Arquivo base contendo os dados de leitura
    FILE *file;
    // Variaveis auxiliares de leitura.
    char nomeArquivo[30], x[11], fx[11];
    char c;
```

```
// Os valores lidos do arquivo.
Tupla *valores;
// As funcoes de ajustamento.
Funcao funcoes[10];
printf("----\n");
printf("-- UFPE - Calculo Numerico - Calculadora v1.0 --\n");
printf("-----\n");
printf("-- Prof: Andre Tiba
printf("-- Alunos: CLEBER ALBERTO CABRAL F DA SILVA --\n");
printf("-- HELOISA BEZERRA NEVES --\n");
printf("----\n");
// Espero ate o usuario selecionar um opcao do menu.
do {
    printf("Digite o numero da opcao desejada: \n1 - Digitar o nome do arquivo;\n2 -
    Sair do programa.\n");
} while (((scanf("%d%c", &opcao, &c) != 2 || c != '\n') && limpar_stdin()) || opcao < 1</pre>
| opcao > 2);
if (opcao == 1) {
    printf("Informe o nome do arquivo ([nome].[extensao]): ");
    scanf(" %s[^\n]", nomeArquivo);
    // Hora de ler o arquivo.
    file = fopen(nomeArquivo, "r");
    // Algum erro ao ler o arquivo.
    if (file == NULL) {
        printf("Impossivel abrir o arquivo.\n");
    } else {
        printf("Processando o arquivo...\n");
        printf("FUNCAO \t\t\t RESIDUO \t\t\t RAIZ\n");
        // Lendo a quantidade de registros.
        fscanf(file, "%d", &n);
        valores = (Tupla*) malloc(n * sizeof(Tupla));
        // leio os numeros e os converto para double
        for (i = 0; i < n; i++) {
           fscanf(file, " %10s, %10s", x, fx);
           valores[i].x = atof(x);
           valores[i].fx = atof(fx);
        }
        // Zero a matriz do sistema de equacoes e o erro de cada funcao.
        for (i = 0; i < nFunc; i++) {</pre>
           funcoes[i].erro = 0;
           zerar(funcoes[i].matriz);
        }
        // Informo o corpo de cada funcao.
        funcoes[0].formula = "f_{1}(x) = %.4e*x + %.4e \t %.4e \t %.4e \n";
        funcoes[1].formula = "f_{2}(x) = %.4e*x^2 + %.4e*x \t %.4e \t %.4e \n";
        funcoes[2].formula = "f_{3}(x) = \%.4e*x^3 + \%.4e*x \t \%.4e \t \%.4e \n";
        funcoes[3].formula = "f_{4}(x) = %.4e \times x^3 + %.4e \times x^2 \setminus %.4e \setminus %.4e \setminus n";
```

```
funcoes[4].formula = "f_{5}(x) = \%.4e \times exp(\%.4e \times x) \setminus \%.4e \setminus \%.4e \setminus \%.4e
funcoes[5].formula = "f_{6}(x) = (\%.4e) \times x^{(\%.4e)} \setminus t \%.4e \setminus t \%.4e \setminus n";
funcoes[6].formula = "f_{7}(x) = %.4e*ln(x) + %.4e/x \t %.4e \t %.4e \n";
funcoes[7].formula = "f_{8}(x) = %.4e*x + %.4e/x \t %.4e \t %.4e \n";
funcoes[8].formula = "f_{9}(x) = \%.4e \times \cos(x) + \%.4e \times t \%.4e \setminus t \%.4e \setminus n";
\n";
// Minimos quadrados de todas as funcoes.
// Monto o sistema de equacoes em forma de matriz, na forma:
//
// A: somatorio(g0^2) + somatorio(g0g1) = somatorio(f(x)g0)
// B: somatorio(g1g0) + somatorio(g1^2) = somatorio(f(x)g1)
for (i = 0; i < n; i++) {
    // f(x) = ax + b
    funcoes[0].matriz[0][0] += valores[i].x * valores[i].x; // g0^2 = x^2
    funcoes[0].matriz[0][1] += valores[i].x; // g0 x g1 = X x 1
    funcoes[0].matriz[0][2] += valores[i].fx * valores[i].x; // f(x) \times g0
    funcoes[0].matriz[1][0] += valores[i].x; // g0 \times g1 = X \times 1
    funcoes[0].matriz[1][1] += 1; // g1^2 = 1^2 = 1
    funcoes[0].matriz[1][2] += valores[i].fx; // f(x) x g1
    // f(x) = ax^2 + bx
    funcoes[1].matriz[0][0] += pow(valores[i].x, 4); // g0^4 = (x^2)^2
    funcoes[1].matriz[0][1] += pow(valores[i].x, 3); // g0 \times g1 = X^2 \times X = x^3
    funcoes[1].matriz[0][2] += valores[i].fx * pow(valores[i].x, 2); // f(x) x
    g0 = f(x) \times x^2
    funcoes[1].matriz[1][0] += pow(valores[i].x, 3); // g0 x g1 = X^2 x X = X^3
    funcoes[1].matriz[1][1] += pow(valores[i].x, 2); // g1^2 = x^2
    funcoes[1].matriz[1][2] += valores[i].fx * valores[i].x; // f(x) x g1
    // f(x) = ax^3 + bx
    funcoes[2].matriz[0][0] += pow(valores[i].x, 6); // g0^6 = (x^3)^2
    funcoes[2].matriz[0][1] += pow(valores[i].x, 4); // g0 x g1 = X^3 x X = x^4
    funcoes[2].matriz[0][2] += valores[i].fx * pow(valores[i].x, 3); // f(x) x
    g0 = f(x) \times x^3
    funcoes[2].matriz[1][0] += pow(valores[i].x, 4); // g0 x g1 = X^3 x X = X^4
    funcoes[\frac{2}{2}].matriz[\frac{1}{2}][\frac{1}{2}] += pow(valores[\frac{1}{2}]; // \frac{1}{2}2 = \frac{1}{2}2
    funcoes[2].matriz[1][2] += valores[i].fx * valores[i].x; // f(x) x g1
    // f(x) = ax^3 + bx^2
    funcoes[3].matriz[0][0] += pow(valores[i].x, 6); // g0^6 = (x^3)^2
    funcoes[3].matriz[0][1] += pow(valores[i].x, 5); // g0 x g1 = X^3 x X^2 =
    x^5
    funcoes[3].matriz[0][2] += valores[i].fx * pow(valores[i].x, 3); // f(x) x
    g0 = f(x) \times x^3
    funcoes[3].matriz[1][0] += pow(valores[i].x, 5); // g0 x g1 = X^3 x X^2 =
    funcoes[3].matriz[1][1] += pow(valores[i].x, 4); // g1^2 = (x^2)^2 = x^2
    funcoes[3].matriz[1][2] += valores[i].fx * pow(valores[i].x, 2); // f(x) x g1
    // f(x) = ae^bx
    funcoes[4].ln = 1;
    funcoes[4].matriz[0][0] += 1; // g0^2 = 1^2
    funcoes[4].matriz[0][1] += valores[i].x; // g0 x g1 = 1 x X = X
    funcoes[4].matriz[0][2] += log(valores[i].fx); // ln(f(x)) x g0 = ln(f(x))
    x 1 = ln(f(x))
    funcoes[4].matriz[1][0] += valores[i].x; // g0 x g1 = 1 x X = X
    funcoes[4].matriz[1][1] += pow(valores[i].x, 2); // g1^2 = x^2
    funcoes[4].matriz[1][2] += log(valores[i].fx) * valores[i].x; // <math>ln(f(x)) x
    g1 = ln(f(x)) \times X
    // f(x) = ax^b
    funcoes[5].ln = 1;
    funcoes[5].matriz[0][0] += 1; // g0^2 = 1^2
    funcoes[5].matriz[0][1] += log(valores[i].x); // g0 x g1 = 1 x ln(x) = ln(x)
    funcoes[5].matriz[0][2] += log(valores[i].fx); // ln(f(x)) x g0 = ln(f(x))
    x 1 = ln(f(x))
```

```
funcoes[5].matriz[1][0] += log(valores[i].x); // g0 \times g1 = 1 \times ln(x) = ln(x)
    funcoes[5].matriz[1][1] += pow(log(valores[i].x), 2); // g1^2 = ln(x)^2
    funcoes[5].matriz[1][2] += log(valores[i].fx) * log(valores[i].x); //
    ln(f(x)) \times g1 = ln(f(x)) \times ln(x)
    // f(x) = aln(x) + b/x
    funcoes[6].matriz[0][0] += pow(log(valores[i].x), 2); // g0^2 = ln(x)^2
    funcoes[6].matriz[0][1] += log(valores[i].x) / valores[i].x; // g0 x g1 =
    ln(x) \times 1/x = ln(x)/x
    funcoes[6].matriz[0][2] += valores[i].fx * log(valores[i].x); // f(x) x g0
    = f(x) x ln(x)
    funcoes[6].matriz[1][0] += log(valores[i].x) / valores[i].x; // g0 x g1 =
    ln(x) \times 1/x = ln(x)/x
    funcoes[6].matriz[1][1] += pow(1/valores[i].x, 2); // g1^2 = (1/x)^2
    funcoes[6].matriz[1][2] += valores[i].fx / valores[i].x; // f(x) x g1 =
    f(x)/x
    // f(x) = ax + b/x
    funcoes[7].matriz[0][0] += pow(valores[i].x, 2); // g0^2 = x^2
    funcoes[7].matriz[0][1] += 1; // g0 x g1 = x x 1/x = x/x = 1
    funcoes[7].matriz[0][2] += valores[i].fx * valores[i].x; // f(x) \times g0 =
    f(x) \times ln(x)
    funcoes[7].matriz[1][0] += 1; // g0 x g1 = x x 1/x = x/x = 1
    funcoes[7].matriz[1][1] += pow(1/valores[i].x, 2); // g1^2 = (1/x)^2
    funcoes[7].matriz[1][2] += valores[i].fx / valores[i].x; // f(x) \times g1 =
    f(x)/x
    // f(x) = acos(x) + bx
    funcoes[8].matriz[0][0] += pow(cos(valores[i].x), 2); // g0^2 = cos(x)^2
    funcoes[8].matriz[0][1] += cos(valores[i].x) * valores[i].x; // g0 x g1 =
    cos(x) \times X
    funcoes[8].matriz[0][2] += valores[i].fx * cos(valores[i].x); // f(x) x g0
    = f(x) \times cos(x)
    funcoes[8].matriz[1][0] += cos(valores[i].x) * valores[i].x; // g0 x g1 =
    cos(x) x X
    funcoes[8].matriz[1][1] += pow(valores[i].x, 2); // g1^2 = x^2
    funcoes[8].matriz[1][2] += valores[i].fx * valores[i].x; // f(x) \times g1 =
    f(x) \times X
    // f(x) = 1/(asen(x) + be^x)
    funcoes[9].matriz[0][0] += pow(sin(valores[i].x), 2); // g0^2 = sen(x)^2
    funcoes[9].matriz[0][1] += \exp(\text{valores}[i].x) * \sin(\text{valores}[i].x); // g0 x
    g1 = e^{(x)} \times sen(x)
    funcoes[9].matriz[0][2] += sin(valores[i].x)/valores[i].fx; // 1/f(x) x g0
    = \sin(x)/f(x)
    funcoes[9].matriz[1][0] += exp(valores[i].x) * sin(valores[i].x); // g0 x
    g1 = e^{(x)} \times sen(x)
    funcoes[\frac{9}{1}].matriz[\frac{1}{1}] += pow(exp(valores[\frac{1}{1}].x), \frac{2}{1}; // \frac{1}{2} = (\frac{e^x}{2})
    funcoes[9].matriz[1][2] += \exp(\text{valores[i].x})/\text{valores[i].fx}; // 1/f(x) \times g1
    = x/f(x)
}
// Pivoto parcialmente cada matriz.
for (i = 0; i < nFunc; i++) {</pre>
    pivotar(&funcoes[i]);
    if (funcoes[i].ln == 1) {
        funcoes[i].a = exp(funcoes[i].a);
    }
}
// Calculo o erro de cada funcao.
for (i = 0; i < n; i++) {
    // f(x) = ax + b
    funcoes[0].erro += pow((funcoes[0].a * valores[i].x + funcoes[0].b) -
    valores[i].fx, 2);
    // f(x) = ax^2 + bx
    funcoes[1].erro += pow((funcoes[1].a * pow(valores[i].x, 2) + funcoes[1].b *
```

```
valores[i].x) - valores[i].fx, 2);
                // f(x) = ax^3 + bx
                funcoes[2].erro += pow((funcoes[2].a * pow(valores[i].x, 3) + funcoes[2].b *
                 valores[i].x) - valores[i].fx, 2);
                // f(x) = ax^3 + bx^2
                funcoes[\frac{3}{3}].erro += pow((funcoes[\frac{3}{3}].a * pow(valores[\frac{1}{3}].x, \frac{3}{3}) + funcoes[\frac{3}{3}].b *
                 pow(valores[i].x, 2)) - valores[i].fx, 2);
                // f(x) = ae^bx
                funcoes[4].erro += pow((funcoes[4].a * exp(funcoes[4].b * valores[i].x)) -
                valores[i].fx, 2);
                // f(x) = ax^b
                funcoes[5].erro += pow((funcoes[5].a * pow(valores[i].x, funcoes[5].b)) -
                valores[i].fx, 2);
                // f(x) = aln(x) + b/x
                funcoes[6].erro += pow((funcoes[6].a * log(valores[i].x) + funcoes[6].b /
                valores[i].x) - valores[i].fx, 2);
                // f(x) = ax + b/x
                funcoes[7].erro += pow((funcoes[7].a * valores[i].x + funcoes[7].b / valores
                [i].x) - valores[i].fx, 2);
                // f(x) = acos(x) + bx
                funcoes[8].erro += pow((funcoes[8].a * cos(valores[i].x) + funcoes[8].b *
                valores[i].x) - valores[i].fx, 2);
                // f(x) = 1/(asen(x) + be^x)
                funcoes[9].erro += pow((1/(funcoes[9].a * sin(valores[i].x) + funcoes[9].b *
                 exp(valores[i].x))) - valores[i].fx, 2);
            }
            // Agora busco encontrar a funcao que possui o menor erro.
            min = sqrt(funcoes[0].erro);
            melhor = 0;
            for (i = 0; i < nFunc; i++) {</pre>
                raiz = sqrt(funcoes[i].erro);
                if (raiz < min) {</pre>
                    min = raiz;
                    melhor = i;
                }
                // exibo cada funcao.
                printf(funcoes[i].formula, funcoes[i].a, funcoes[i].b, funcoes[i].erro, raiz
                );
            }
            // Econtrada a funcao com o menor erro, agora a exibo.
            printf("\n");
            printf("melhor funcao de ajustamento: \n");
            printf(funcoes[melhor].formula, funcoes[melhor].a, funcoes[melhor].b, funcoes[
            melhor].erro, min);
            free(valores);
        }
        fclose(file);
    }
    return 0;
}
/**
 * Realiza a pivotacao parcial da matriz associada a uma funcao, e enconto
 * seus indices A e B.
 */
```

```
void pivotar(Funcao* funcao) {
    int i, j;
    double fator, aux;
    // Troca de linhas.
    if (fabs(funcao->matriz[0][0]) < fabs(funcao->matriz[1][0])) {
        for (i = 0; i < 3; i++) {
            aux = funcao->matriz[1][i];
            funcao->matriz[1][i] = funcao->matriz[0][i];
            funcao->matriz[0][i] = aux;
        }
    }
    // Fator de subtracao das linhas.
    fator = funcao->matriz[1][0] / funcao->matriz[0][0];
    // L2 = L2 - fator * L1
    for (j = 0; j < 3; j++) {
        funcao->matriz[1][j] = funcao->matriz[1][j] - funcao->matriz[0][j] * fator;
    }
    // Os indices A e B.
    funcao->b = funcao->matriz[1][2] / funcao->matriz[1][1];
    funcao->a = (funcao->matriz[0][2] - funcao->b * funcao->matriz[0][1]) / funcao->matriz[0][1]) / funcao->matriz[0][1])
    ][0];
}
 * Zero todas as posicoes de uma matriz.
 */
void zerar(double matriz[2][3]) {
    int i, j;
    for (i = 0; i < 2; i++) {
        for (j = 0; j < 3; j++) {
            matriz[i][j] = 0;
        }
    }
}
/**
 * Imprimo uma matriz na tela.
 */
void imprimir(double matriz[2][3]) {
    int i, j;
    for (i = 0; i < 2; i++) {
        for (j = 0; j < 3; j++) {
            printf("%lf ", matriz[i][j]);
        printf("\n");
    }
}
 * Limpa os resquicios de memoria do stdin.
*/
int limpar_stdin() {
    while (getchar() != '\n');
    return 1;
}
```