```
In [3]: %runfile C:/Users/jacks/OneDrive/Desktop/hw3/test.py --wdir
真實值: cos(0.75) = 0.7316888688738209

Degree 1: Approximated cos(0.75) = 0.7315914285714286, Error bound = 0.000153000000000000028

Degree 2: Approximated cos(0.75) = 0.7317163265306124, Error bound = 2.65200000000000007e-06

Degree 3: Approximated cos(0.75) = 0.7317039556851311, Error bound = 3.513900000000013e-08

In [4]:
```

第一題結果如上,題目要求用 lagrange 跑  $\cos(0.75)$  值,並給四個 x 跟 f(x),將 4 個值分別帶入 lagrange 方程x最高次方分別1,2,3,並用最靠近的點去做

$$E_n(x) = rac{f^{(n+1)}(\xi)}{(n+1)!} \prod_{i=0}^n (x-x_i)$$

lagrange, error bound 是

```
In [45]: %runfile C:/Users/jacks/OneDrive/Desktop/hw3/test2.py --wdir when x - e^(-x) = 0 時,x \approx 0.567143 real e^-x=0.5671436686275126
```

第二題結果如上,題目要求找 f(x)=0 的解,即用 x-e^-x 當作 f(x)反向帶入 lagrange,每一項是(f\_target - fx\_values[j]) / (fx\_values[i] - fx\_values[j]),target 是目標值=0,fx\_values 是題目給的 x-e^-x。

```
In [46]: %runfile C:/Users/jacks/OneDrive/Desktop/hw3/test3.py --wdir 用python內建跑Hermite 插值法結果 當 t = 10 秒時,預測位置 D \approx 768.96 英尺,速度 V \approx 74.64 英尺/秒 車輛首次超過 55 mi/h 的時間為 t \approx 3.15 秒 車輛的預測最大速度為 V_max \approx 92.04 英尺/秒 newton建Hermite 插值法結果 當 t = 10 秒時,預測位置 D \approx 777.06 英尺,速度 V \approx 87.18 英尺/秒 車輛首次超過 55 mi/h 的時間為 t \approx 3.94 秒 車輛的預測最大速度為 V_max \approx 87.35 英尺/秒
```

第三題結果如上,題目要求跑那三個問題,主要問題在 Hermite polynomial,python 內建的結果與自己建 newton 法的 Hermite 插值法答案有出入,大概是他內部為了使 3 次方程式更加絲滑有做調整,newton 建法主要流程如下,將t,d,v 先建兩次一樣的值到矩陣內,再填充插分商

$$f[t_i,t_{i+1},\ldots,t_j]=rac{f[t_{i+1},\ldots,t_j]-f[t_i,\ldots,t_{j-1}]}{t_j-t_i}$$
,即可建

程 hermite polynomial,再用建好的方程式跑三個問題即可