实验报告

第1题

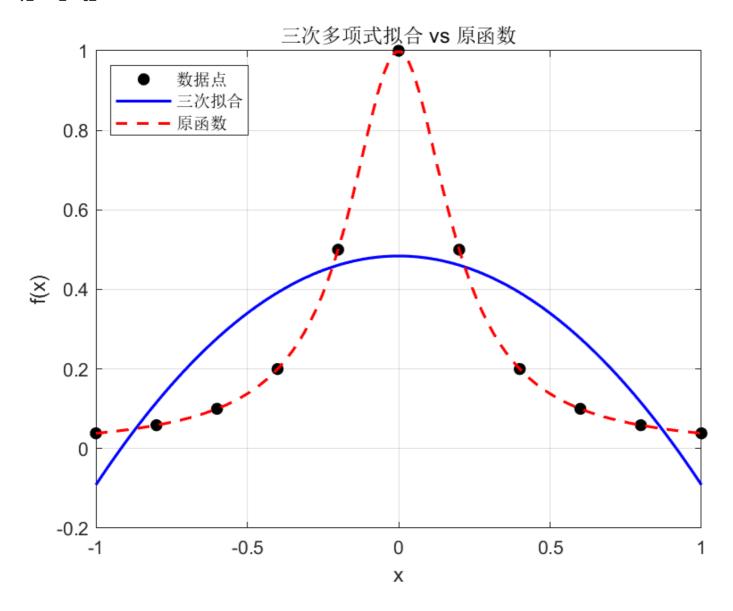
代码

```
% 生成数据点
i = 0:10;
xi = -1 + 0.2 * i;
yi = 1 ./ (1 + 25 * xi.^2);
% 三次多项式拟合
p = polyfit(xi, yi, 3);
% 生成密集点用于绘图
x plot = linspace(-1, 1, 100);
y_fit = polyval(p, x_plot);
y_{true} = 1 ./ (1 + 25 * x_plot.^2);
% 绘制图像
figure;
plot(xi, yi, 'ko', 'MarkerFaceColor', 'k', 'DisplayName', '数据点');
hold on;
plot(x_plot, y_fit, 'b-', 'LineWidth', 1.5, 'DisplayName', '三次拟合');
plot(x_plot, y_true, 'r--', 'LineWidth', 1.5, 'DisplayName', '原函数');
xlabel('x');
ylabel('f(x)');
title('三次多项式拟合 vs 原函数');
legend('Location', 'northwest');
grid on;
hold off;
% 打印拟合方程
fprintf('三次拟合方程: y = %.4fx^3 + %.4fx^2 + %.4fx + %.4fx', p(1), p(2), p(3),
p(4));
```

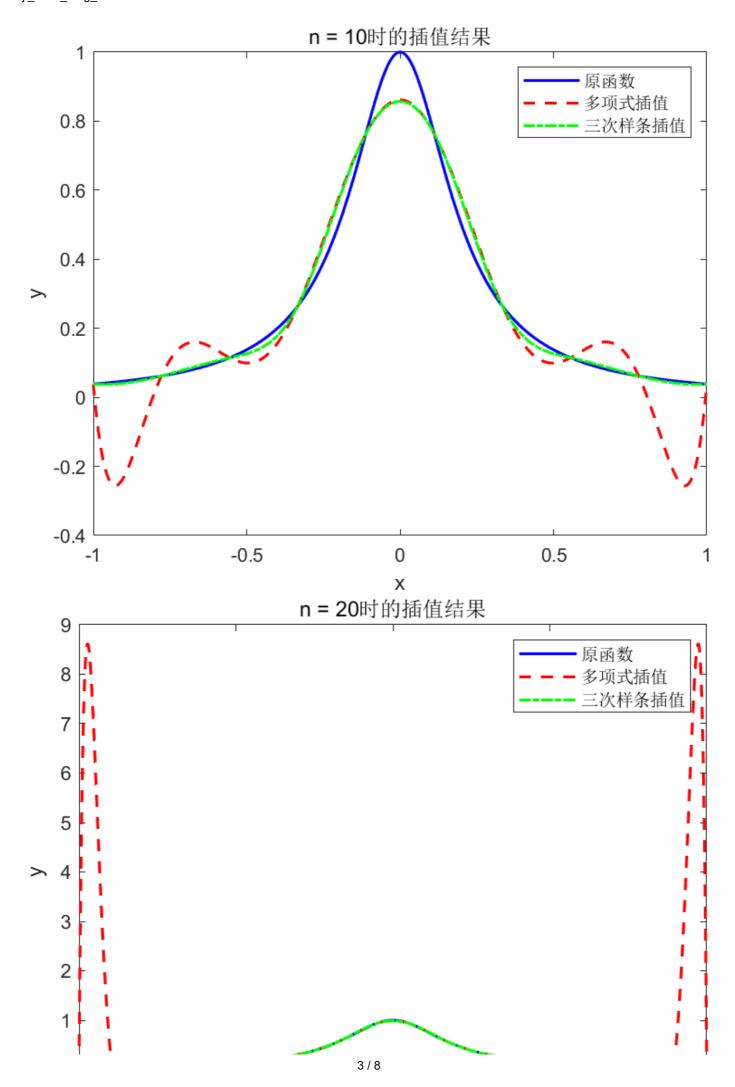
思路

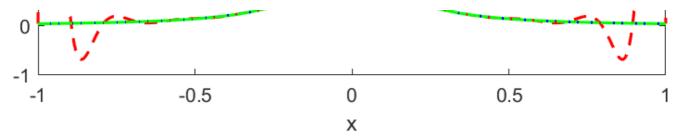
- 1. 数据点生成:在区间 [-1, 1] 上以间隔 0.2 生成 11 个数据点xi,并根据龙格函数计算对应函数值yi。
- 2. 三次多项式拟合: 用polyfit函数对数据点(xi, yi)进行三次多项式拟合, 得到系数向量p。
- 3. 数据准备绘图:在 [-1, 1] 上生成 100 个密集点x_plot,用polyval根据拟合系数p计算拟合函数值y_fit,同时计算原函数在x_plot上的值y_true

图像



与上一章第二题比较





可见三次曲线拟合效果不是很好

三次拟合方程

```
y = 0.0000x^3 + -0.5752x^2 + -0.0000x + 0.4841
```

第2题

代码

```
% 输入数据
x = [0.0, 0.1, 0.2, 0.3, 0.5, 0.8, 1.0];
y = [1.0, 0.41, 0.50, 0.61, 0.91, 2.02, 2.46];
% 三次多项式拟合
p3 = polyfit(x, y, 3);
% 四次多项式拟合
p4 = polyfit(x, y, 4);
% 自定义函数拟合: 假设使用指数函数 y = a*exp(b*x) + c
% 定义指数模型和初始猜测值
ft = fittype('a*exp(b*x) + c', 'independent', 'x');
opts = fitoptions('Method', 'NonlinearLeastSquares');
opts.StartPoint = [1, 1, 0]; % 初始猜测值
[fit_result, ~] = fit(x', y', ft, opts);
a = fit_result.a;
b = fit result.b;
c = fit_result.c;
% 生成密集点用于绘图
x_plot = linspace(0, 1, 100);
y_p3 = polyval(p3, x_plot);
y_p4 = polyval(p4, x_plot);
y_{custom} = a*exp(b*x_plot) + c;
% 绘制图像
figure;
plot(x, y, 'ko', 'MarkerFaceColor', 'k', 'DisplayName', '原始数据');
hold on;
plot(x_plot, y_p3, 'b-', 'LineWidth', 1.5, 'DisplayName', '三次多项式拟合');
plot(x_plot, y_p4, 'r--', 'LineWidth', 1.5, 'DisplayName', '四次多项式拟合');
plot(x_plot, y_custom, 'g:', 'LineWidth', 1.5, 'DisplayName', '指数函数拟合');
```

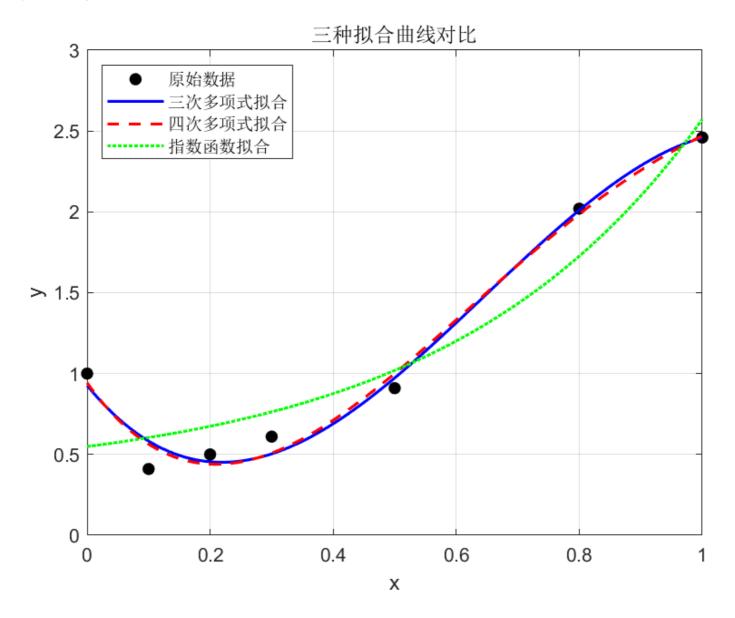
```
xlabel('x');
ylabel('y');
title('三种拟合曲线对比');
legend('Location', 'northwest');
grid on;
hold off;

% 打印方程
fprintf('三次多项式方程: y = %.4fx^3 + %.4fx^2 + %.4fx + %.4f\n', p3(1), p3(2),
p3(3), p3(4));
fprintf('四次多项式方程: y = %.4fx^4 + %.4fx^3 + %.4fx^2 + %.4fx + %.4f\n', p4(1),
p4(2), p4(3), p4(4), p4(5));
fprintf('指数函数方程: y = %.4f*exp(%.4fx) + %.4f\n', a, b, c);
```

思路

- 1. 多项式拟合:分别使用polyfit函数对数据进行三次和四次多项式拟合,得到相应的系数向量p3和p4。
- 2. 自定义函数拟合:定义指数函数模型y = aexp(bx) + c,设置拟合方法为非线性最小二乘法并给出初始猜测值,通过fit函数进行拟合,得到参数a、b、c。
- 3. 数据准备绘图:在区间 [0, 1] 上生成 100 个密集点x_plot,使用polyval函数分别计算三次、四次多项式在这些点上的值y_p3、y_p4,同时计算指数函数在这些点上的值y_custom

图像



拟合方程

三次多项式方程: y = -6.6221x^3 + 12.8147x^2 + -4.6591x + 0.9266 四次多项式方程: y = 2.8853x^4 + -12.3348x^3 + 16.2747x^2 + -5.2987x + 0.9427 指数函数方程: y = 0.2041*exp(2.3901x) + 0.3451

第3题

代码

```
F = fft(fx);
% 提取系数
a0 = real(F(1)) / N;
a = 2 * real(F(2:M+1)) / N;
b = -2 * imag(F(2:M+1)) / N;
% 构建插值多项式
syms t;
P = a0 + sum(a .* cos((1:M)*t) + b .* sin((1:M)*t));
P = vpa(P, 6); % 保留6位小数
% 验证插值误差
P_func = matlabFunction(P);
error = \max(abs(fx - P_func(x)));
fprintf('最大插值误差: %.4e\n', error);
% 输出插值多项式
poly str = char(P);
fprintf('插值多项式为: %s\n', poly_str);
% 可视化
xx = linspace(-pi, pi, 1000);
fx_{exact} = xx.^2 .* cos(xx);
P_exact = P_func(xx);
figure;
plot(xx, fx_exact, 'b', 'DisplayName', 'Original Function');
hold on;
plot(xx, P_exact, 'r--', 'DisplayName', 'Interpolating Polynomial');
legend;
xlabel('x');
ylabel('f(x)');
title('Trigonometric Interpolation using FFT');
figure;
plot(xx, abs(fx_exact - P_exact), 'g', 'DisplayName', 'Interpolation Error');
legend;
xlabel('x');
ylabel('Error');
title('Interpolation Error');
```

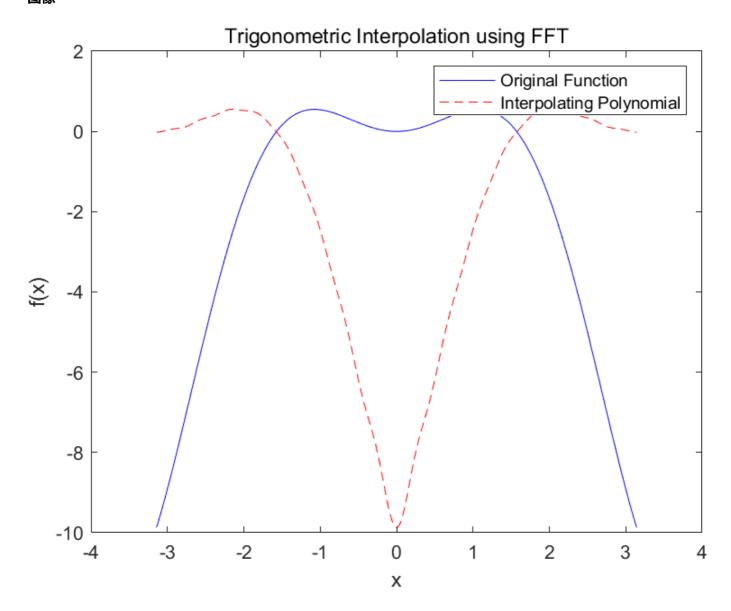
思路

- 1. 参数定义:设定采样点数 N 为 33,因为是16次三角插值多项式。
- 2. 生成采样点: 在区间 [-π, π] 上生成 N 个等间距的采样点 x,并计算函数 $f(x) = x.^2.* cos(x)$ 在这些点上的函数值 f(x)。
- 3. 执行快速傅里叶变换(FFT): 对 fx 执行 FFT 运算, 得到变换结果 F。
- 4. 提取系数:从 FFT 结果 F 中提取出三角插值多项式的系数,包括常数项系数 a0,以及余弦项系数 a 和正弦项系数 b。

5. 构建插值多项式: 利用符号变量 t 构建三角插值多项式 P,并使用 vpa 函数将多项式的系数保留 6 位小数。

6. 输出插值多项式: 将符号形式的插值多项式 P 转换为字符串形式并输出。

图像



插值多项式

插值多项式为: 8.8742e-17sin(8.0t)-0.31469cos(4.0t)-0.0791708cos(8.0t)-0.0366678cos(16.0t)-0.0653805cos(9.0t)-3.34823e-16sin(2.0t)-3.21554e-16sin(4.0t)-2.23442cos(2.0t)+4.58449e-17sin(16.0t)-0.193235cos(5.0t)-0.0559035cos(10.0t)-1.31334e-17sin(9.0t)-0.0492237cos(11.0t)-1.00503e-16sin(5.0t)+6.01062e-16sin(10.0t)-0.637307cos(3.0t)-0.133761cos(6.0t)-0.0444653cos(12.0t)+1.86469e-16sin(11.0t)-0.0410991cos(13.0t)-5.064e-16sin(3.0t)-4.58449e-17sin(6.0t)+1.44814e-16sin(12.0t)-0.100076cos(7.0t)-0.038798cos(14.0t)-3.59805e-16sin(13.0t)-0.0373599cos(15.0t)+1.10439e-16sin(7.0t)+4.49253e-18sin(14.0t)+5.27211e-17sin(15.0t)-3.802cos(t)-6.66367e-17sin(t)-2.00605