```
In[113]:=
```

```
(* Брой възли *)
n = 20;
(* Инизиализация на възлите
  x<sub>i</sub> i∈[0÷n] в интервала в [0,1] *)
Do[x[i] = i/n, \{i, 1, n-1\}];
x[0] = 0;
x[n] = 1;
(* Дефиниране на функции f, q и точното решение Y *)
f[t] := -(t^2 + 2) * E^(-t);
q[t_{-}] := (t + 1);
Y[t] := t * E^{(-t)};
(* Запазване на стойности на
съответните функции във възлите *)
Do[Q[i] = q[x[i]], \{i, 0, n\}];
Do[F[i] = f[x[i]], \{i, 0, n\}];
(* Разстоянието,
което е еднакво (равноотдалечени възли) *)
\Delta = 1/n;
(* Пълна кубична интерполация ще използваме *)
d[0] = f'[x[0]];
d[n] = f'[x[n]];
(* Дефиниране на коефициенти от дясната страна *)
Do [
  d[i] = (\Delta/6) *F[i-1] + ((2*\Delta)/3) *F[i] + (\Delta/6) *F[i+1],
  {i, 1, n-1}];
(* Дефиниране на коефизиентите
в тридиагоналната матрица *)
Do[a[i-1] = (6 - (\Delta^2) *Q[i-1]) / (6*\Delta), {i, 1, n+1}];
Do[b[i] = -(6+2*(\Delta^2)*Q[i])/(3*\Delta), \{i, 0, n\}];
```

```
Do[c[i+1] = (6 - (\Delta^2) *Q[i+1]) / (6*\Delta), \{i, -1, n-1\}];
(* Начална инициализация на \alpha_1 и \beta_1 *)
\mathcal{L}[1] = -c[1]/b[1];
\mathcal{B}[1] = d[1] / b[1];
(* Прав ход на прогонката *)
Do\left[\left\{\mathcal{L}[k] = -\frac{c[k]}{(\mathcal{L}[k-1] * a[k] + b[k])}\right\}
    \mathcal{B}[k] = \frac{d[k] - a[k] * \mathcal{B}[k-1]}{(\mathcal{L}[k-1] * a[k] + b[k])}, \{k, 2, n-1\}];
(* Резултат от проконката \{y_i\}_{i=0}^{n} * \}
y[0] = 0;
y[n] = E^{(-1)};
Do[y[i] = \mathcal{L}[i] * y[i+1] + \mathcal{B}[i], {i, n-1, 1, -1}];
(* Дефинираме \{M\}_i i \in [0 \div n] \star \}
Do[M[i] = y[i] * Q[i] + F[i], \{i, 0, n\}];
(* p_k(x) = s_n(x)_{|x \in [x_k, x_{k+1}]} *)
P[i , t ] :=
   -\frac{(t-x[i])^3*M[i+1]}{6*} + \frac{(t-x[i+1])^3*M[i]}{6*} +
    (t-x[i])*\left(\Delta*\frac{M[i+1]-M[i]}{6}+\frac{(y[i+1]-y[i])}{\Delta}\right)+
    y[i] - (\Delta)^2 * \frac{M[i]}{6};
(* Сплайн функцията *)
S[t]:=
   Sum[If[t \ge x[i] \&\& t \le x[i+1], P[i, t], 0], \{i, 0, n-1\}];
(* Визуализация на сплайна *)
Plot[S[t], \{t, 0, 1\}, PlotRange \rightarrow All]
(* Визуализация на сплайна и точното решение *)
```

```
Plot[{Y[t], S[t]}, {t, 0, 1}, PlotRange \rightarrow All]
(* Визуализация на y(x) - s_n(x) в [0,1] – грешката *)
Plot[{Y[t] - S[t]}, {t, 0, 1}]
```



