

```

> restart;
n := 10 :
step :=  $\frac{1}{n}$  :
grid :=  $\left[ seq\left( (i-1) \frac{1}{n}, i=1..n+1 \right) \right]$ ;
with(LinearAlgebra) :


$$grid := \left[ 0, \frac{1}{10}, \frac{1}{5}, \frac{3}{10}, \frac{2}{5}, \frac{1}{2}, \frac{3}{5}, \frac{7}{10}, \frac{4}{5}, \frac{9}{10}, 1 \right]$$
 (1)

> # Cubic splines
cubSpline := proc(f)
    local yx, matr_init, matr, vect, sol, a, b, c, blyadina, cub_proc;
    yx :=  $[seq(f(grid[i]), i=1..n+1)]$ ;
    matr_init := (i,j) → if i=j and 1 < i and i < n+1 then
        4·step
    elif abs(i-j) = 1 then
        step
    elif i=j then
        1
    else
        0
    end if;
    matr := Matrix(n+1, n+1, matr_init);
    vect := Vector( $n+1, i \rightarrow$  if i=1 or i=n+1 then
        0
    else

$$\frac{6 \cdot (yx[i+1] - yx[i])}{step} - \frac{6 \cdot (yx[i] - yx[i-1])}{step}$$

    end if);
    sol := LinearSolve(matr, vect);
    a := Array(1..n, i → f(grid[i+1]));
    b := Array( $1..n, i \rightarrow \frac{(yx[i+1] - yx[i])}{step} + \frac{1}{3} \cdot step \cdot sol[i+1] + \frac{1}{6} \cdot step \cdot sol[i]$ );
    c := Array( $1..n, i \rightarrow \frac{(sol[i+1] - sol[i])}{step}$ );
    blyadina := (i, x) → a[i] + b[i] · (x - grid[i+1]) +  $\frac{1}{2} \cdot sol[i+1] \cdot (x - grid[i$ 
        + 1])2 +  $\frac{1}{6} \cdot c[i] \cdot (x - grid[i+1])^3$ ;
    cub_proc := proc(x)
        for i to n do

```

```

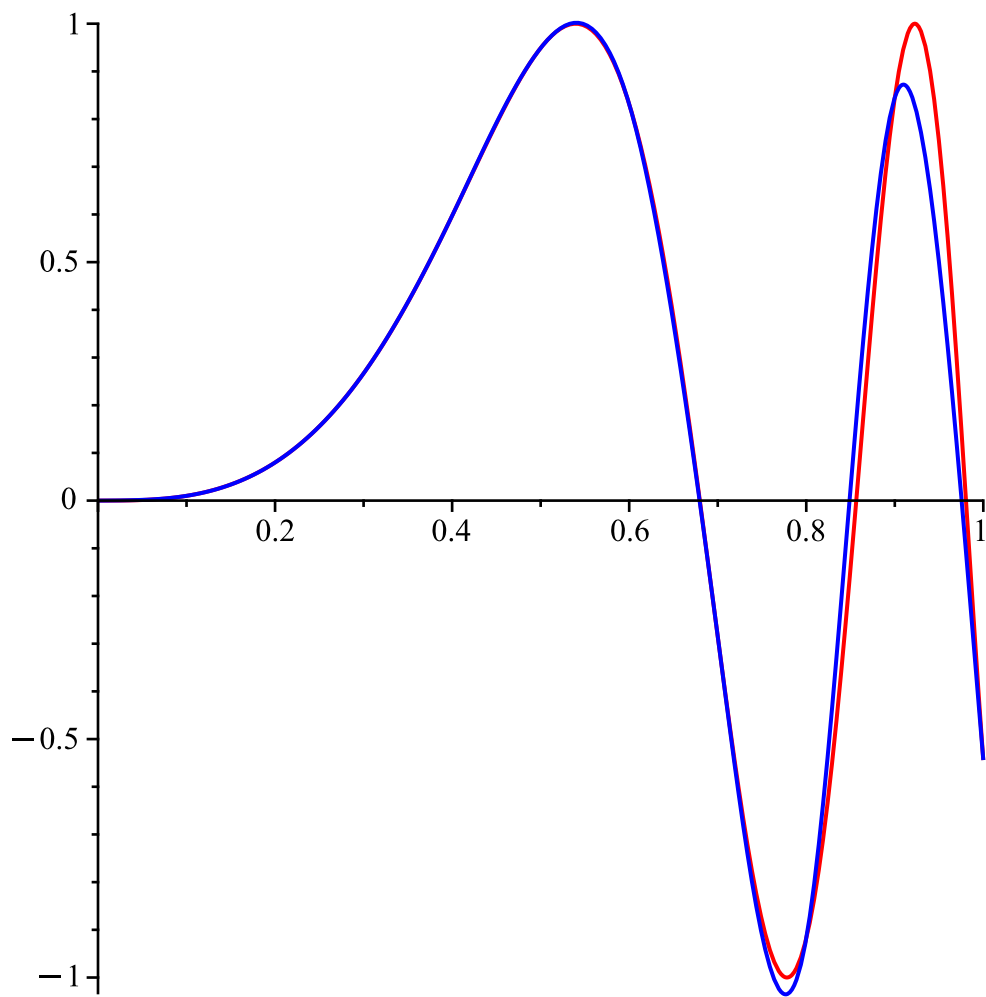
    if  $grid[i] \leq x$  and  $x \leq grid[i + 1]$  then
        return blyadina( $i, x$ )
    end if
end do
end proc;;
return  $f \rightarrow cub\_proc(f)$ 
end proc;;

```

```
>  $f := x \rightarrow \sin(10 x^3);$ 
```

```
plot([ $f$ , cubSpline( $f$ )], 0..1, color=[red, blue]);
```

$f := x \mapsto \sin(10 \cdot x^3)$



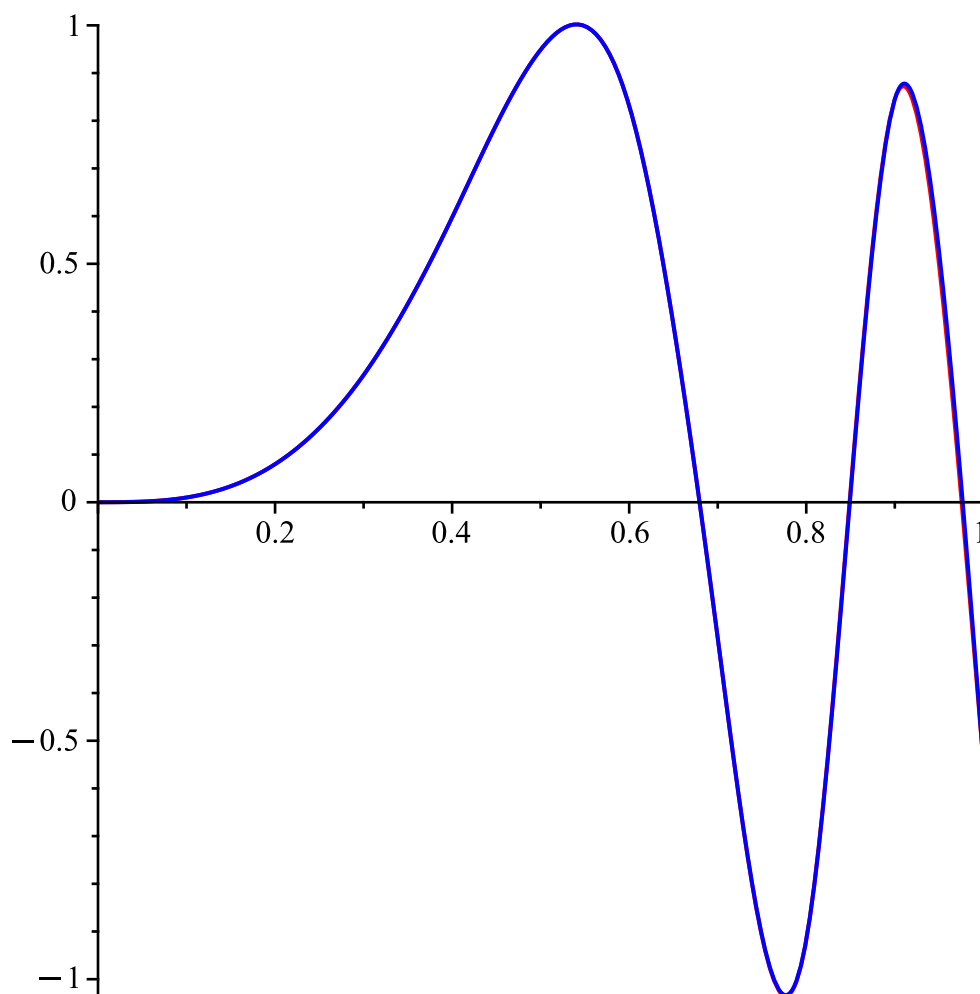
```
> with (CurveFitting) ;;
```

```

CubicSplineMaple :=  $x \rightarrow Spline([seq(i, i = 0..1, 0.1)], [seq(f(i), i = 0..1, 0.1)], x, degree = 3)$  ;;

```

```
plot([cubSpline( $f$ ), CubicSplineMaple], 0..1, color=[red, blue]);
```

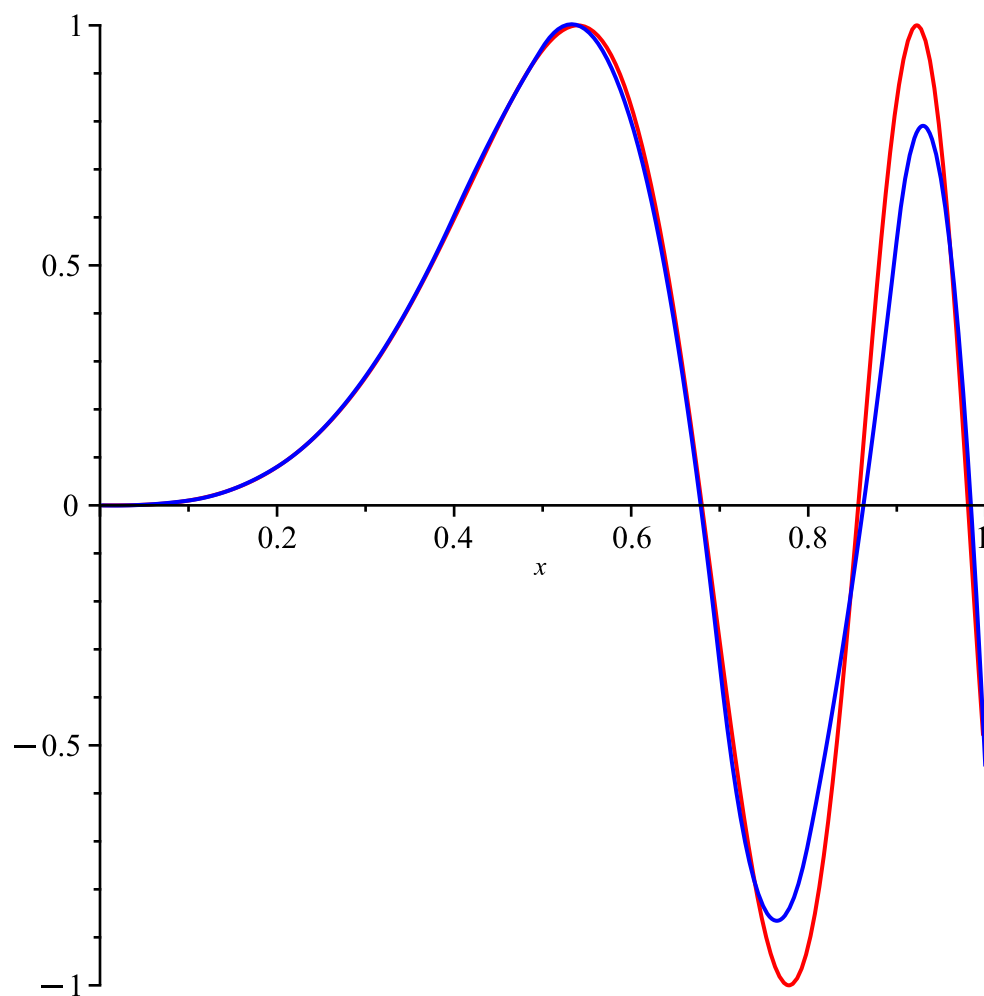


```

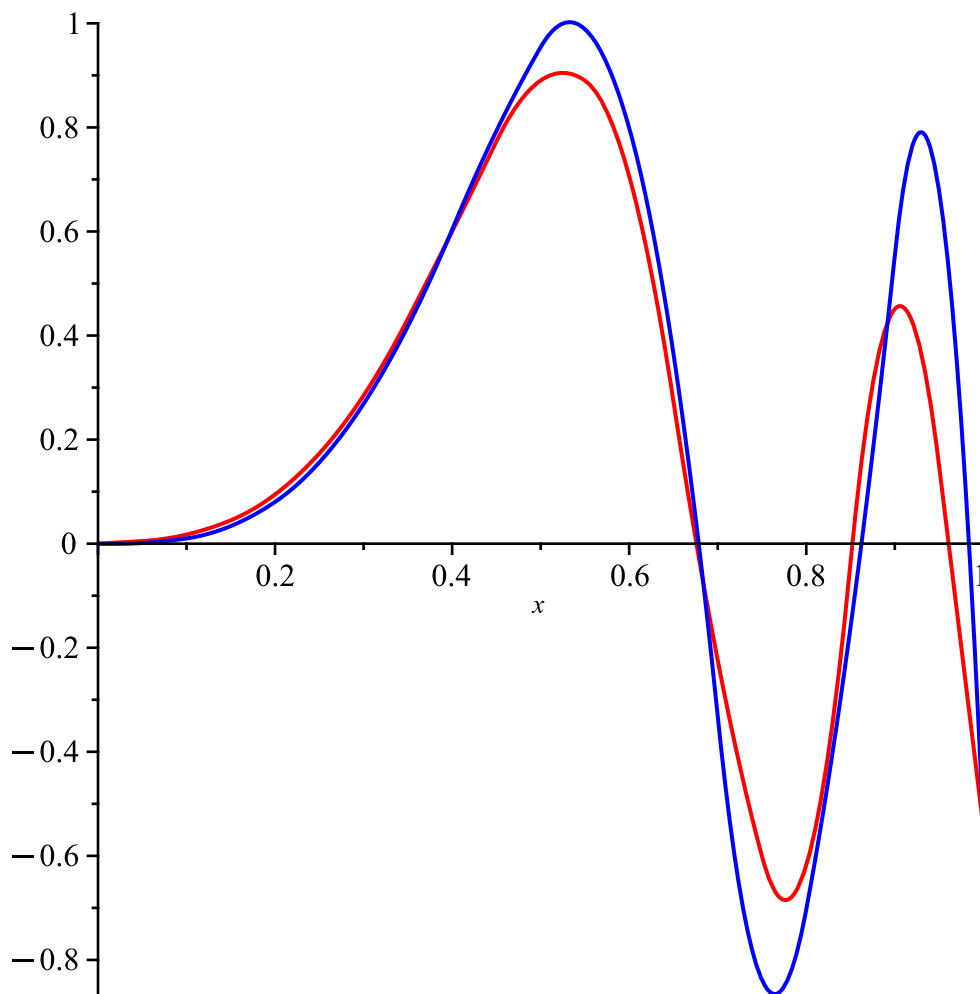
> # B splines
eps := 10-9 ;;
grid := [-2·eps, -eps, seq(i, i=0..1, step), 1 + eps, 1 + 2·eps] ;;
k := n + 2 ;;
yx := [f(0), f(0), seq(f(i), i=0..1, step), f(1), f(1)] ;;
c := i → piecewise( i=1, yx[1], 1 < i < k, - $\frac{yx[i+1]}{2}$  + 2·f( $\frac{grid[i+1]}{2}$ 
+  $\frac{grid[i+2]}{2}$ ) -  $\frac{yx[i+2]}{2}$ , i=k, yx[k+1] ) ;;
B[0] := (i, t) → piecewise(grid[i] ≤ t < grid[i+1], 1, 0) ;;
B[1] := (i, t) →  $\frac{(t - grid[i]) \cdot B[0](i, t)}{(grid[i+1] - grid[i])}$  +  $\frac{(grid[i+2] - t) \cdot B[0](i+1, t)}{(grid[i+2] - grid[i+1])}$  ;;
B[2] := (i, t) →  $\frac{(t - grid[i]) \cdot B[1](i, t)}{(grid[i+2] - grid[i])}$  +  $\frac{(grid[i+3] - t) \cdot B[1](i+1, t)}{(grid[i+3] - grid[i+1])}$  ;;

Bspline := x → sum(c(i) · B[2](i, x), i=1..k) ;;
> plot([f(x), Bspline(x)], x=0..1, color=[red, blue]);

```



```
> with( CurveFitting ) ::
BSplineMaple := x→BSplineCurve( [ -2·eps, -eps, seq(i, i=0..1, step), 1 + eps, 1 + 2·eps ],
    [ f(0), f(0), seq(f(i), i=0..1, step), f(1), f(1) ], x, order=3 ) ::
plot( [ BSplineMaple(x), BSpline(x) ], x=0..1, color=[red, blue]);
```



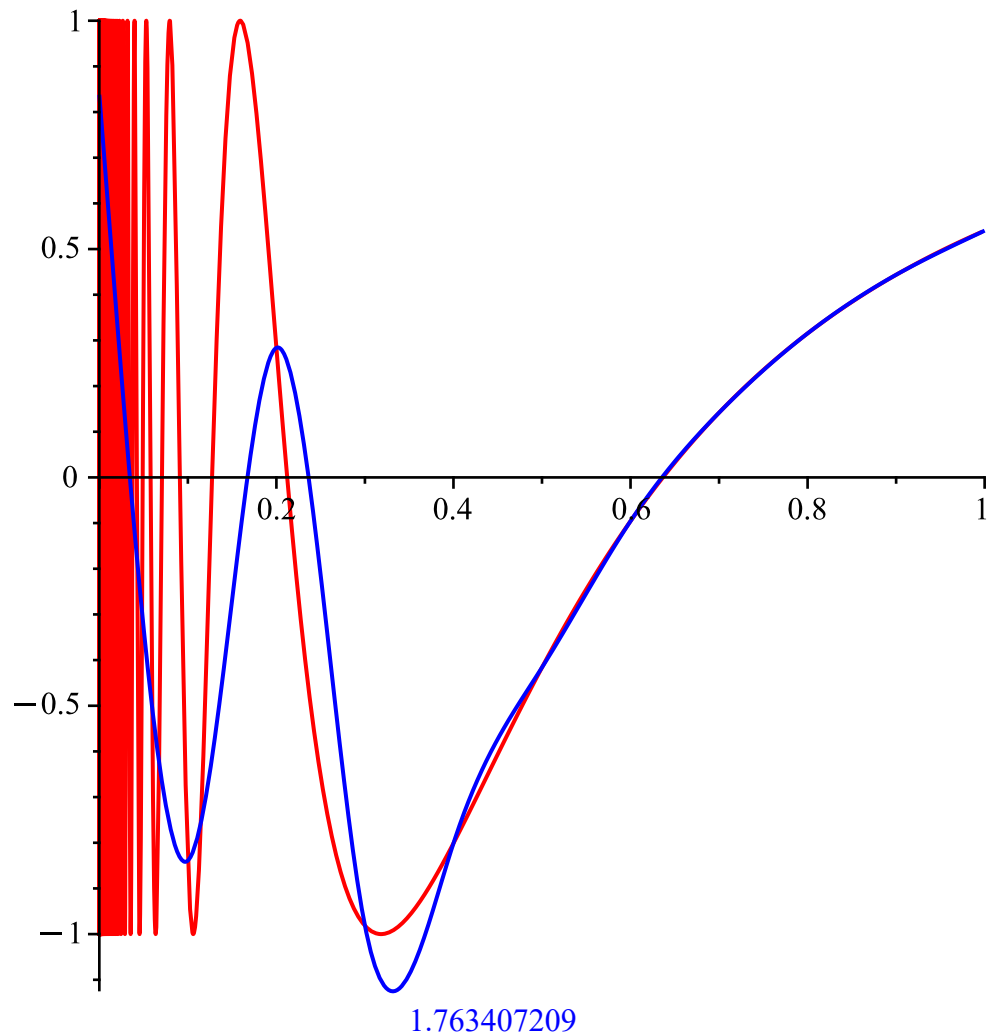
```
> # Calculate error
calc_err := proc(f, g)
local err, err_arr, step, points;
step := 1/100 ;;
points := [seq(i, i = 0 .. 1, step) ] ;;
err := x -> abs(f(x) - g(x));
err_arr := [seq(err(point), point in points) ];
return max(err_arr);
end proc;
```

## > Эксперимент

*Рассмотрим отрывок из книги "Numerical Analysis" Richard L. Burden, J. Douglas Faires, в главе про сплайны описан достаточно интересный эффект, связанный с тем, что кубические сплайны "не очень хорошо" (далее будет показано, что значит эта фраза) аппроксимируют осциллирующие функции . Проверим этот факт.*

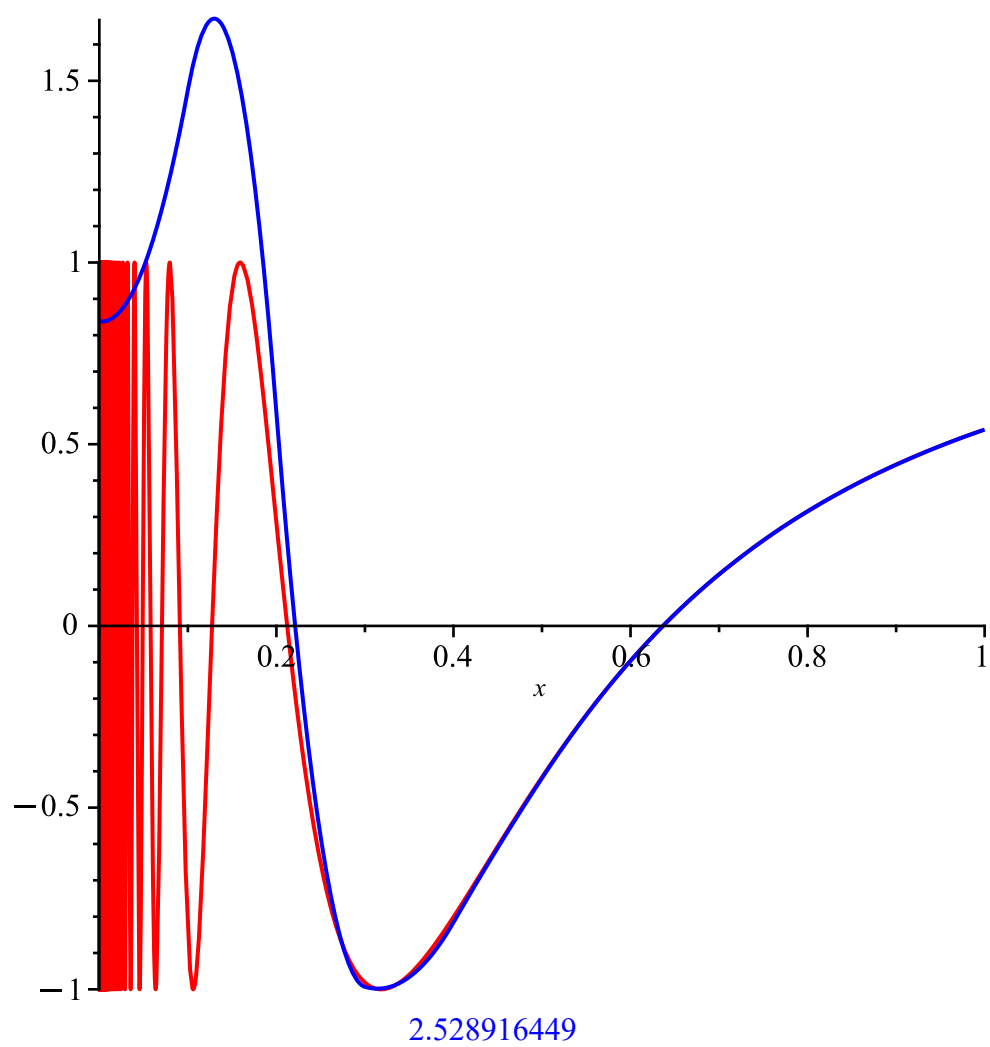
```
> f := x -> cos( 1 / (x + 10^-9) );
plot([f, cubSpline(f) ], 0 .. 1, color = [red, blue]);
evalf[10](calc_err(f, cubSpline(f) ) );
```

$$f := x \mapsto \cos\left(\frac{1}{x + \frac{1}{1000000000}}\right)$$



(2)

- > "Не очень хорошо" — это ошибка больше 1, что и иллюстрирует данный пример, но при этом на неосциллирующем участке ошибка достаточно мала (меньше 0.001), что подтверждает факт из книги. Проверим то же самое для б-сплайнов.
- > `plot([f(x), Bspline(x)], x=0..1, color=[red, blue]);`  
`evalf[10](calc_err(f, Bspline));`



(3)

> Аппроксимация Б сплайнами работает еще хуже, но подтверждает факт, представленный в книге.