1 December, 2023

L8.6. 1 punkt Ustalmy liczby naturalne M oraz N. Niech dane będą węzły $t_0 < t_1 < \cdots < t_N$ oraz liczby rzeczywiste y_{mk} , gdzie $0 \le k \le N$, a $m=1,2,\ldots,M$. Niech s_m oznacza NIFS3 spełniającą następujące warunki:

 $s_m(t_k) = y_{mk} \qquad (0 \le k \le N)$

dla 1 $\leq m \leq M.$ Opracuj oszczędny algorytm konstrukcji funkcji $s_1, s_2, \dots, s_M.$

Many and westow i (and) on wortości - oxobac olla każolej Nit33. Wynithem noszego algorytmu mo być m różnych NIFS3. Nosz alporytmi

Najpierw wspolne zmienne na potreby wszystkich funký

1) Wyliczamy lambdy i h ze wzorów Wylrozomy w petli listy pip

I terrez elle toèdego m=1,2,3,...,M

3) Wyliczomy om (wertościomi ym) 4) Wyliczomy listę un torzystojąc z am 5) Wyliczony Mm bozystając z 4 m 6) Możemy teroz wyliczyć z jownepo wzora word wzystkie fropmenty 5, (x)

Obliczamy pomocnicze wielkości $p_1, p_2, \dots, p_{n-1}, q_0, q_1, \dots, q_{n-1}, u_0, u_1, \dots, u_{n-1}$ w następujący sposób rekurencyjny:

$$\begin{array}{l} q_0 := u_0 := 0, \\ p_k := \lambda_k q_{k-1} + 2, \\ q_k := (\lambda_k - 1)/p_k, \\ u_k := (d_k - \lambda_k u_{k-1})/p_k \end{array} \} \quad (k = 1, 2, \dots, n-1)$$

 $d_k := 6f[x_{k-1}, x_k, x_{k+1}]$ (k = 1, 2, ..., n-1).

Wówczas

$$M_{n-1} = u_{n-1},$$

 $M_k = u_k + q_k M_{k+1}$ $(k = n-2, n-3, ..., 1).$

Twierdzenie

Dla danych $n \in N$, $a = x_0 < x_1 < \ldots < x_n = b$ i danej funkcji f określonej w tych węzłach $(y_k = f(x_k))$ zawsze istnieje dokładnie jedna NIFS3.

Niech $x \in [x_{k-1}, x_k], (1 \leq k \leq n)$, wtedy:

$$\begin{split} s(x) &= h_k^{-1} \Big[\frac{1}{6} M_{k-1} (x_k - x)^3 + \frac{1}{6} M_k (x - x_{k-1})^3 + (f(x_{k-1}) - \frac{1}{6} M_{k-1} h_k^2) (x_k - x) + (f(x_k) - \frac{1}{6} M_k h_k^2) (x - x_{k-1}) \Big] \end{split}$$

Gdzie $H_k := x_k - x_{k-1}$ oraz $M_k := s''(x_k)$

Momenty M_k spełniają następującą zależność (*):

$$\lambda_k M_{k-1} + 2M_k + (1 - \lambda_k) M_{k+1} = 6f[x_{k-1}, x_k, x_{k+1}]$$

Gdzie $f[x_{k-1},x_k,x_{k+1}]$ to iloraz różnicowy zdefiniowany wcześniej, natomiast współczynniki $\lambda_k := \frac{h_k}{h_k + h_{k+1}}$