

```

function y = NewtonPolyEvalF(c,x,u)
% hodnota Newtonovho interpolacneho polynomu
% argin: c - vektor kefcientov Newtonovho
interpolacneho polynomu
%      x - vektor argumentov uzlov interpolacie
%      u - vektor zvolenych hodnot argumentu na
vycislenie polynomu
% argout: y - vektor vycislenych hodnot
x = x(:); u = u(:);
n = length(c); k = length(u);
y = c(n)*ones(k,1);
for i = n-1:-1:1
    y = y.*(u - x(i)) + c(i);
end

```

```

function y = NewtonPolyEval1F(x,c,t)
% argin: x - vektor tabulkovych hodnot,
%      c - vektor koefincientov Newtonovho
interpolacneho polynomu,
%      t - hodnota argumentu
% argout: y - hodnota Newonovho interpolacneho
polynomu v bode t
n=length(x); % stupen interpolacie, n=length(c)
a=(tril(ones(n,1)*(t-
x))+triu(ones(n))).*~eye(n)+diag(c)
y=sum(prod(a'))

```