## 12. Задача численного дифференцирования. Влияние вычислительной погрешности

Андрей Бареков Ярослав Пылаев По лекциям Устинова С.М.

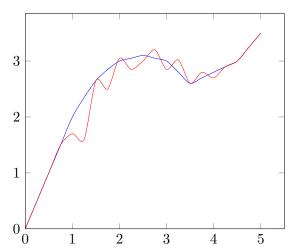
January 13, 2020

## 1 Задача численного дифференцирования

x	f(x)	$\int f'(x)$
$\overline{x_0}$	$f(x_0)$	?
$x_1$	$f(x_1)$	?
	• • • •	
$x_m$	$f(x_m)$	?

Для таблично заданной функции требуется оценить значения производной f(x) в узлах таблицы.

Но всегда помним, что писал Хемминг: "Прежде, чем решать задачу, подумай, что делать с ее решением."



Интегралы близки, но производные различаются

Для функции f(x) аппроскимирующая функция g(x) достаточно близка, поэтому близки и их интегралы, но производные совпадают лишь в нескольких точках.

Рассмотрим еще один убедительный пример. Имеются две функции f(x) и g(x) и их производные:

$$f(x); \qquad g(x) = f(x) + \frac{1}{N} sin(N^2 x);$$
 
$$\frac{df(x)}{dx}; \qquad \frac{dg(x)}{dx} = \frac{df(x)}{dx} + Ncos(N^2 x).$$

Очевидно, что, чем больше N,тем функции становятся ближе друг к другу, но в тот же момент их производные - наоборот. Таким образом, близость f(x) и g(x) еще не гарантирует близости их производных.

Для численного дифференцирования:

- функция должна изменяться достаточно плавно,
- шаг должен быть согласован с быстротой изменения функции,

• таблица не должна быть "зашумлена" погрешностью исходных данных.

Аппроксимуруем исходную функцию интерполяционным полиномом, и его производная даст формулу численного дифференцирования, а производная от остаточного члена позволит оценить погрешность:

$$f(x) = Q_m(x) + R_m(x)$$

$$f'(x_k) \approx Q'_m(x_k) \tag{*}$$

$$\varepsilon = R'_m(x_k) \tag{**}$$

Получим формулы для численного дифференцирования для равноотстоящих узлов:

$$Q_1(x) = \frac{x - x_{k+1}}{x_k - x_{k+1}} f_k + \frac{x - x_k}{x_{k+1} - x_k} f_{k+1}$$

Дифференцируем и получаем значение производной в точках  $x_k$  и  $x_{k+1}$ 

$$f'(x_k) \approx \frac{f_{k+1} - f_k}{h} \tag{1}$$

$$f'(x_{k+1}) \approx \frac{f_{k+1} - f_k}{h} \tag{2}$$

$$\varepsilon_1 = R'_m(x_k)$$

$$R_1(x) = \frac{(x - x_k)(x - x_{k+1})}{2!} f''(\eta)$$
  $\eta \to \eta(x)$ 

Остаточный член интерполяционного полинома

При взятии производной получаются три слагаемых

$$R_{1}^{'} = \frac{x - x_{k+1}}{2!} f''(\eta) + \frac{x - x_{k}}{2!} f''(\eta) + \frac{(x - x_{k})(x - x_{k+1})}{2!} f'''(\eta) \eta'(x),$$

два из которых обращаются в 0 при подстановке  $x_k$  и  $x_{k-1}$ :

$$\varepsilon_1(x_k) = -\frac{h}{2}f''(\eta) \tag{1*}$$

$$\varepsilon_1(x_{k+1}) = \frac{h}{2}f''(\eta). \tag{2*}$$

Сделаем аналогичные вычисления для интерполяционного полинома 2-й стпени  $Q_2(x)$  с узлами  $x_k, x_{k+1}, x_{k+2}$ .

$$f'(x_k) \approx \frac{1}{2h}(-3f_k + 4f_{k+1} - f_{k+2}) \tag{3}$$

$$f'(x_{k+1}) \approx \frac{1}{2h} (f_{k+2} - f_k)$$
 (4)

$$f'(x_{k+2}) \approx \frac{1}{2h} (3f_{k+2} - 4f_{k+1} + f_k) \tag{5}$$

Погрешность

$$R_2(x) = \frac{(x - x_k)(x - x_{k+1})(x - x_{k+2})}{3!} f'''(\eta)$$

$$\varepsilon_2(x_k) = \frac{h^2}{3} f'''(\eta) \tag{3*}$$

$$\varepsilon_2(x_{k+1}) = -\frac{h^2}{6}f'''(\eta) \tag{4*}$$

$$\varepsilon_2(x_{k+2}) = \frac{h^2}{3} f'''(\eta) \tag{5*}$$

На меньшую погрешность можно расчитывать при использовании формулы (4), что и делает ее наиболее популярной; формулы (3) и (5) используются для дифференцирования в начале и конце таблицы.

Продифференцируем интерполяционный полином 2-й степени дважды, тогда простейшая формула для 2-й производной:

$$f''(x_{k+1}) \approx \frac{f_{k+2} - 2f_{k+1} + f_k}{h^2} \tag{6}$$

Привлекая новые узлы интерполирования, можно так и дальше дифференцировать полиномы.

Важным на практике является выбор шага h. Ограничение сверху накладывается величиной погрешности, а снизу - точностью табличных данных для f(x).

## 2 Влияние вычислительной погрешности

$$f' pprox rac{f_{k+1} - f_k}{h}$$
 это формулы  $\varepsilon_1 = -rac{h}{2}f''(\eta)$ 

Если значения  $f_k$  и  $f_{k+1}$  определены с погрешностью  $\Delta_k$  и  $\Delta_{k+1}$  соответсвенно, то

$$\boxed{ \left| \varepsilon_{\text{06m}} \right| \leq \frac{h}{2} |f^{"}(\eta)| + \frac{|\Delta_{k+1} - \Delta_{K}|}{h}}$$

Оптимальное значение шага  $h_{\text{опт}}$  отвечает ситуации, когда оба слагаемых равны друг другу.

