

Metody numeryczne I

Aproksymacja funkcji

Janusz Szwabiński

szwabin@ift.uni.wroc.pl

Aproksymacja funkcji

1. Pojęcia podstawowe

- zagadnienie aproksymacji
- funkcje bazowe
- typowe normy
- rodzaje aproksymacji

2. Aproksymacja średniokwadratowa

- wielomianowa
- trygonometryczna
- za pomocą funkcji sklepanych
- aproksymacja funkcji ciągłych

Zagadnienie aproksymacji

\mathcal{X} - pewna przestrzeń liniowa

\mathcal{X}_m - m -wymiarowa podprzestrzeń przestrzeni \mathcal{X}

$f(x)$ - funkcja, którą chcemy aproksymować

Definicja Aproksymacja liniowa funkcji $f(x)$ polega na wyznaczeniu takich współczynników a_0, a_1, \dots, a_m funkcji

$$F(x) = a_0\phi_0(x) + a_1\phi_1(x) + \dots + a_m\phi_m(x)$$

gdzie $\phi_0(x), \dots, \phi_m(x)$ są funkcjami bazowymi podprzestrzeni \mathcal{X}_{m+1} , aby funkcja $F(x)$ spełniała pewne warunki, np. minimalizowała normę różnicy $\|f(x) - F(x)\|$

Definicja Aproksymacja wymierna funkcji $f(x)$ polega na znalezieniu takich współczynników $a_0, \dots, a_n, b_0, \dots, b_m$ funkcji

$$F(x) = \frac{a_0\phi_0(x) + a_1\phi_1(x) + \dots + a_n\phi_n(x)}{b_0\psi_0(x) + b_1\psi_1(x) + \dots + b_m\psi_m(x)}$$

gdzie $\phi_i(x)$ i $\psi_j(x)$ ($i = 0, \dots, n, j = 0, \dots, m$) są elementami tej samej bazy k wymiarowej podprzestrzeni liniowej ($k = \max(m, n)$), aby funkcja $F(x)$ spełniała pewne warunki, np. minimalizowała normę różnicy $\|f(x) - F(x)\|$

Przykłady funkcji bazowych

- funkcje trygonometryczne

$$1, \sin x, \cos x, \sin 2x, \cos 2x, \dots, \sin kx, \cos kx$$

- jednomiany

$$1, x, x^2, \dots, x^m$$

- wielomiany

$$1, (x - x_0), (x - x_0)(x - x_1), \dots, (x - x_0) \cdots (x - x_m)$$

- wielomiany Czebyszewa, Legendre'a

Wybór bazy wpływa na

- dokładność i koszt obliczeń

Typowe normy

- Czebyszewa

$$\|f\| = \sup_{\langle a,b \rangle} |f(x)|$$

- L_2

$$\|f\|_2 = \left(\int_a^b |f(x)|^2 dx \right)^{1/2}$$

- L_2 z wagą

$$\|f\|_{2,w} = \left(\int_a^b w(x) |f(x)|^2 dx \right)^{1/2}$$

- „dyskretna”

$$\|f\| = \left(\sum_{i=0}^n [f(x_i)]^2 \right)^{1/2}$$

Rodzaje aproksymacji

- średniokwadratowa, kiedy szukamy funkcji $F(x)$ minimalizującej całkę

$$\|f(x) - F(x)\| = \int_a^b w(x) [F(x) - f(x)]^2 dx$$

lub sumę

$$\|f(x) - F(x)\| = \sum_{i=0}^n w(x_i) [F(x_i) - f(x_i)]^2$$

$$w(x_i) \geq 0, \quad i = 0, 1, \dots, n$$

- jednostajna, kiedy szukamy funkcji $F(x)$ minimalizującej normę

$$\|F(x) - f(x)\| = \sup_{x \in \langle a, b \rangle} |F(x) - f(x)|$$

Twierdzenie Jeżeli funkcja $f(x)$ jest ciągła na skończonym przedziale $\langle a, b \rangle$, to dla każdego ϵ dodatniego można dobrać takie n , że jest możliwe utworzenie wielomianu $P_n(x)$ stopnia n ($n = n(\epsilon)$), który spełnia nierówność

$$|f(x) - P_n(x)| < \epsilon$$

na całym przedziale $\langle a, b \rangle$

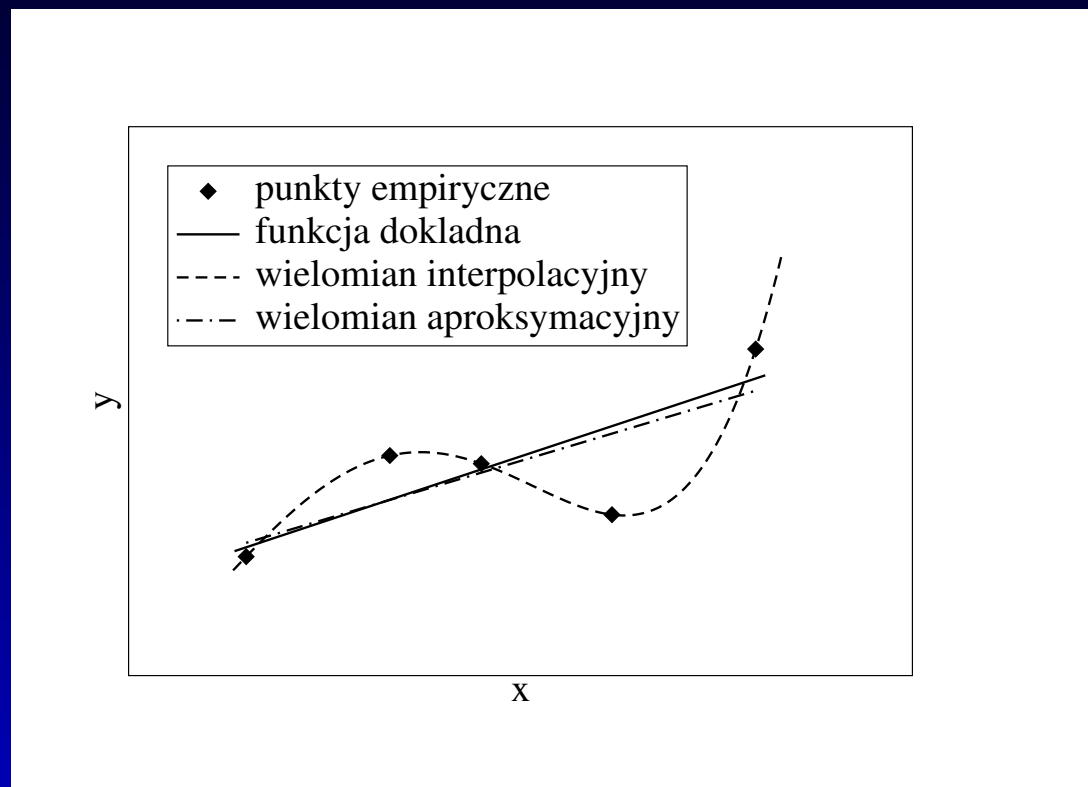
Twierdzenie Jeżeli funkcja $f(x)$ jest ciągła na \mathbb{R} i okresowa o okresie 2π , to dla każdego ϵ dodatniego istnieje wielomian trygonometryczny

$$S_n(x) = a_0 + \sum_{k=1}^n (a_k \cos kx + b_k \sin kx), \quad n = n(\epsilon)$$

spełniający dla wszystkich x nierówność

$$|f(x) - S_n(x)| < \epsilon$$

Aproksymacja średniokwadratowa



Szukamy wielomianu uogólnionego

$$F(x) = \sum_{i=0}^m a_i \phi_i(x)$$

takiego, że suma

$$\|F(x) - f(x)\|^2 = \sum_{i=0}^n w(x_i) [F(x_i) - f(x_i)]^2$$

osiąga minimum

$$H(a_0, \dots, a_m) = \sum_{j=0}^n w(x_j) \left[f(x_j) - \sum_{i=0}^m a_i \phi_i(x_j) \right]^2 = \sum_{j=0}^n w(x_j) R_j^2$$

Układ normalny ($k = 0, 1, \dots, m$)

$$\frac{\partial H}{\partial a_k} = -2 \sum_{j=0}^n w(x_j) \left[f(x_j) - \sum_{i=0}^m a_i \phi_i(x_j) \right] \phi_k(x_j) = 0$$

$\phi_j(x)$ tworzą bazę

\Rightarrow wyznacznik różny od zera

\Rightarrow rozwiązanie układu minimalizuje sumę $\|F(x) - f(x)\|$

Aproksymacja wielomianowa

Niech $\phi_i(x) = x^i$, $i = 0, 1, \dots, m$ oraz $w(x) \equiv 1$

\Rightarrow układ normalny ma postać

$$\sum_{j=0}^n \left[f(x_j) - \sum_{i=0}^m a_i x_j^i \right] x_j^k = 0, \quad k = 0, 1, \dots, m$$

Stąd

$$\sum_{i=0}^m a_i g_{ik} = \rho_k, \quad k = 0, 1, \dots, m$$

$$g_{ik} = \sum_{j=0}^n x_j^{i+k}, \quad \rho_k = \sum_{j=0}^n f(x_j) x_j^k$$

Jeśli punkty x_0, \dots, x_n są różne oraz

- $m \leq n$

\Rightarrow wyznacznik układu jest różny od zera

\Rightarrow układ ma jednoznaczne rozwiązanie

- $m = n$

$\Rightarrow F(x)$ pokrywa się z wielomianem interpolacyjnym

$\Rightarrow H = 0$

Uwaga

- dla $m \geq 6$ układ normalny aproksymacji wielomianowej jest źle uwarunkowany
 - \Rightarrow aproksymację z jednomianami jako funkcjami bazowymi stosujemy tylko dla małych m
 - \Rightarrow dla dużych m lepiej stosować jako bazę wielomiany ortogonalne

Aproksymacja trygonometryczna

$f(x)$ jest określona na dyskretnym zbiorze punktów

$$x_i = \frac{\pi i}{L}, \quad i = 0, 1, \dots, 2L - 1$$

Mamy

$$\sum_{i=0}^{2L-1} \sin mx_i \sin kx_i = \begin{cases} 0, & m \neq k \\ L, & m = k \neq 0 \\ 0, & m = k = 0 \end{cases}$$

$$\sum_{i=0}^{2L-1} \cos mx_i \cos kx_i = \begin{cases} 0, & m \neq k \\ L, & m = k \neq 0 \\ 2L, & m = k = 0 \end{cases}$$

$$\sum_{i=0}^{2L-1} \cos mx_i \sin kx_i = 0$$

Szukamy funkcji aproksymującej postaci

$$y_n(x) = \frac{1}{2} + \sum_{j=1}^n (a_j \cos jx + b_j \sin jx), \quad n < L$$

Żądanie minimalizacji sumy

$$\sum_{i=0}^{2L-1} [f(x_i) - y_n(x_i)]^2$$

prowadzi do

$$a_j = \frac{1}{L} \sum_{i=0}^{2L-1} f(x_i) \cos jx_i = \frac{1}{L} \sum_{i=0}^{2L-1} f(x_i) \cos \frac{\pi ij}{L}$$

$$b_j = \frac{1}{L} \sum_{i=0}^{2L-1} f(x_i) \sin jx_i = \frac{1}{L} \sum_{i=0}^{2L-1} f(x_i) \sin \frac{\pi ij}{L}$$

$$(j = 1, 2, \dots, n)$$

Aproksymacja za pomocą funkcji sklepanych

Funkcja jest określona na dyskretnym zbiorze punktów

$$x_i, \quad i = 0, 1, \dots, n_1, \quad n_1 > n + 3$$

Funkcji aproksymacyjnej szukamy w postaci

$$S(x) = \sum_{i=-1}^{n+1} c_i \phi_i^3(x), \quad a \leq x \leq b$$

$$\phi_i^3(x) = \frac{1}{h^3} \begin{cases} (x - x_{i-2})^3 & \text{dla } x \in [x_{i-2}, x_{i-1}] \\ h^3 + 3h^2(x - x_{i-1}) \\ + 3h(x - x_{i-1})^2 - 3(x - x_{i-1})^3 & \text{dla } x \in [x_{i-1}, x_i] \\ h^3 + 3h^2(x_{i+1} - x) \\ + 3h(x_{i+1} - x)^2 - 3(x_{i+1} - x)^3 & \text{dla } x \in [x_i, x_{i+1}] \\ (x_{i+2} - x)^3 & \text{dla } x \in [x_{i+1}, x_{i+2}] \\ 0 & \text{dla pozostałych } x \in \mathbb{R} \end{cases}$$

Niech

$$I = \sum_{k=0}^{n_1} \left[f(x_k) - \sum_{i=-1}^{n+1} c_i \phi_i^3(x_k) \right]^2$$

Warunek

$$\frac{\partial I}{\partial c_i} = 0, \quad i = -1, 0, 1, \dots, n+1$$

prowadzi do

$$\sum_{i=-1}^{n+1} b_{ij} c_i = \sum_{k=0}^{n_1} f(x_k) \phi_j^3(x_k), \quad j = -1, 0, \dots, n+1$$

$$b_{ij} = \sum_{k=0}^{n_1} \phi_i^3(x_k) \phi_j^3(x_k)$$

Aproksymacja średniokwadratowa funkcji ciągłych

Szukamy funkcji aproksymującej postaci

$$P(x) = a_0\phi_0(x) + \dots a_n\phi_n(x)$$

gdzie $\phi_j(x)$ to elementy bazy pewnej podprzestrzeni funkcji całkowalnych z kwadratem

Niech

$$H_n = \int_a^b dx [P(x) - f(x)]^2 = \int_a^b dx \left[\sum_{i=0}^n a_i \phi_i(x) - f(x) \right]^2$$

Minimum H_n będzie minimalizowało normę

$$\|P(x) - f(x)\|$$

W tym celu rozwiązujemy układ

$$\frac{\partial H_n}{\partial a_i} = 0, \quad i = 0, 1, \dots, n$$

względem współczynników a_i

Przykład Funkcję $f(x) = \sin x$ na przedziale $\langle 0, \pi/2 \rangle$ aproksymujemy wielomianem

$$P(x) = a_0 + a_1x + a_2x^2$$

Układ równań ma postać

$$a_0 \int_0^{\pi/2} dx + a_1 \int_0^{\pi/2} x dx + a_2 \int_0^{\pi/2} x^2 dx = \int_0^{\pi/2} \sin x dx$$

$$a_0 \int_0^{\pi/2} x dx + a_1 \int_0^{\pi/2} x^2 dx + a_2 \int_0^{\pi/2} x^3 dx = \int_0^{\pi/2} x \sin x dx$$

$$a_0 \int_0^{\pi/2} x^2 dx + a_1 \int_0^{\pi/2} x^3 dx + a_2 \int_0^{\pi/2} x^4 dx = \int_0^{\pi/2} x^2 \sin x dx$$

czyli

$$\begin{aligned}\frac{\pi}{2}a_0 + \frac{\pi^2}{8}a_1 + \frac{\pi^3}{24}a_2 &= 1 \\ \frac{\pi^2}{8}a_0 + \frac{\pi^3}{24}a_1 + \frac{\pi^4}{64}a_2 &= 1 \\ \frac{\pi^3}{24}a_0 + \frac{\pi^4}{64}a_1 + \frac{\pi^5}{160}a_2 &= -2\end{aligned}$$

Stąd

$$P(x) \simeq 0,134 + 0,59x + 0,05x^2$$

Średni błąd aproksymacji

$$M^2 = (b - a)^{-1} H_n(a_0, a_1, a_2) \simeq 0,00797$$

Przykład Funkcję $f(x) = \sin x$ na przedziale $\langle 0, \pi/2 \rangle$ aproksymujemy posługując się wielomianami Legendre'a

$$P_n(x) = \frac{1}{2^n n!} \frac{d^n}{dx^n} (x^2 - 1)^n, \quad n = 0, 1, 2, \dots$$

Wprowadzamy zmienną

$$t = \frac{4}{\pi}x - 1$$

Aproksymować będziemy funkcję

$$\hat{f}(t) = \sin \frac{\pi(t+1)}{4}$$

wielomianem

$$W(t) = a_0 P_0(t) + a_1 P_1(t) + a_2 P_2(t)$$

Współczynniki wynoszą

$$a_0 = \frac{1}{2} \int_{-1}^1 dt \sin \frac{\pi}{4}(t+1) = \frac{2}{\pi}$$

$$a_1 = \frac{3}{2} \int_{-1}^1 dt t \sin \frac{\pi}{4}(t+1) = \frac{24}{\pi^2} - \frac{6}{\pi}$$

$$a_2 = \frac{5}{2} \int_{-1}^1 dt \left(\frac{3}{2}t^2 - \frac{1}{2} \right) \sin \frac{\pi}{4}(t+1) = -\frac{480}{\pi^3} + \frac{120}{\pi^2} + \frac{10}{\pi}$$

Stąd

$$W(t) \simeq 0,6366197 + 0,5218492x - 0,1390961x^2$$

$$M^2 \simeq 0,0000704$$