

Università degli Studi di Firenze Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica

CORSO DI ANALISI NUMERICA

Implementazione del metodo di migliore approssimazione ai minimi quadrati trigonometrica

A. Rizzo, M. Bruni

Indice

- Introduzione
 - Cenni teorici
 - Problema
 - Condizioni da rispettare
 - Casi particolari
- Implementazione
 - Interfaccia

Cenni teorici

Approssimazione di una funzione

$$f(x), x \in [0,2\pi]$$

Classe di funzioni scelta:

$$\mathbb{T}_n = \left\{ \sum_{k=0}^n a_k \cos(kx) + b_k \sin(kx), a_k, b_k \in \mathbb{R} \right\}$$

Criterio: migliore approssimazione

Cenni teorici

Assegnati i dati

$$(x_i, f(x_i)), i = 0,1,..., m$$

• Costruire una funzione trigonometrica approssimante $\widetilde{f_n}$ del tipo

$$\widetilde{f_n}(x) = \sum_{k=0}^n a_k \cos(kx) + b_k \sin(kx)$$

Problema

• Si costruisce un vettore errore $\vec{e} \in \mathbb{R}^m$ nel modo seguente

$$e_i = f(x_i) - \widetilde{f_n}(x_i)$$
 , $i = 0,1,...,m$

• Diventa un problema di ottimizzazione, i.e. determinare i coefficienti $a_0, \dots, a_n, b_0, \dots, b_n$ soluzione del problema di minimo

min
$$||e||_2$$

Condizioni da rispettare

• Nodi $x_i \in [0, 2\pi)$ equispaziati

$$x_i = \frac{(i-1) \cdot 2\pi}{m}$$
, $i = 1, ..., m$

Il numero di nodi m deve rispettare la condizione

$$m > 2n + 1$$

- In questo caso il polinomio trigonometrico è *approssimante*
- I coefficienti $\{a_k\}$ e $\{b_k\}$ si ricavano dalle seguenti formule

$$\begin{cases} a_k = \frac{2}{m} \sum_{i=1}^m f(x_i) \cos(kx_i) , & k = 0, 1, ..., n \\ b_k = \frac{2}{m} \sum_{i=1}^m f(x_i) \sin(kx_i) , & k = 1, 2, ..., n \end{cases}$$

Casi particolari

- Se il numero di dati è dispari ed uguale a m=2n+1 allora il polinomio trigonometrico è *interpolante* nei nodi
- Se il numero di dati è pari ed uguale a m=2n allora il polinomio trigonometrico è interpolante ed i coefficienti $\{a_k\}$ e $\{b_k\}$ si ricavano con le seguenti formule

$$\begin{cases} a_k = \frac{2}{m} \sum_{i=1}^m f(x_i) \cos(kx_i), & k = 0, 1, ..., n \\ b_k = \frac{2}{m} \sum_{i=1}^m f(x_i) \sin(kx_i), & k = 1, 2, ..., n - 1 \end{cases}$$

Interfaccia

