Metody numeryczne

Wykład 6 - Interpolacja, część II

Janusz Szwabiński

Plan wykładu

1. Interpolacja trygonometryczna

- 2. Interpolacja funkcjami sklejanymi
 - 2.1 Interpolacja przedziałami liniowa
 - 2.2 Interpolacja funkcjami sklejanymi

Funkcje okresowe

Definicja

Funkcję $f:\mathbb{R} \to \mathbb{R}$ nazywamy okresową z okresem h> o, jeśli

$$f(x+h)=f(x)$$

dla każdego $x \in \mathbb{R}$

- \Rightarrow funkcja f jest określona jednoznacznie przez jej wartości dla $x \in <0, h)$
- \Rightarrow funkcja $\tilde{f}:=f\left(\frac{hx}{2\pi}\right)$ ma okres 2π

Wielomiany trygonometryczne

Definicja

(Rzeczywistymi) Wielomianami trygonometrycznymi stopnia co najwyżej *n* nazywamy elementy zbioru

$$T_n^{\mathbb{R}} := \{ T(x) : T(x) = \frac{a_0}{2} + \sum_{k=1}^n (a_k \cos kx + b_k \sin kx), \ a_k, b_k \in \mathbb{R} \}$$

 $T_n^\mathbb{R}$ jest (2n+ 1) wymiarową przestrzenią wektorową nad \mathbb{R}

Wielomiany trygonometryczne

$$e^{ix} = \cos x + i \sin x \Rightarrow \begin{cases} \cos x = \frac{1}{2}(e^{ix} + e^{-ix}) \\ \sin x = -\frac{i}{2}(e^{ix} - e^{-ix}) \end{cases}$$

Stąd wynika

$$T(x) = \frac{a_0}{2} + \sum_{k=1}^{n} (a_k \cos kx + b_k \sin kx)$$
$$= e^{-inx} \sum_{k=0}^{2n} c_k e^{ikx} = e^{-inx} P(x)$$

$$c_{n-k} = \frac{a_k + Ib_k}{2}, \ c_{n+k} = \frac{a_k - Ib_k}{2}, \ 1 \leqslant k \leqslant n, \ c_n = \frac{a_0}{2}$$

Wielomiany trygonometryczne

Definicja

Elementy zbioru

$$P_{n-1}^{\mathbb{C}} := \{ P(x) : P(x) = \sum_{k=0}^{n-1} c_k e^{ikx}, c_k \in \mathbb{C} \}$$

nazywamy (zespolonymi) wielomianami trygonometrycznymi stopnia co najwyżej (n-1).

Interpolacja trygonometryczna

Twierdzenie

Dla dowolnych liczb zespolonych $y_k = f(x_k)$, k = 0, 1, ..., n-1, oraz parami różnych $x_k \in [0, 2\pi)$ istnieje dokładnie jeden wielomian trygonometryczny

$$P(x) = c_0 + c_1 e^{ix} + c_2 e^{2ix} + \ldots + c_{n-1} e^{(n-1)ix}$$

taki, że

$$P(x_k) = y_k$$

dla k = 0, 1, ..., n - 1.

Interpolacja trygonometryczna

Dowód.

Niech

$$\omega = e^{ix}$$
 $\omega_k = e^{ix_k} \ (\Rightarrow \omega_j \neq \omega_k \text{ dla } j \neq k, o \leqslant j, k \leqslant n-1)$
 $P(\omega) = c_0 + c_1\omega + \dots + c_{n-1}\omega^{n-1}$

Zagadnienie interpolacji tryg. jest więc równoważne znalezieniu wielomianu stopnia $\leqslant (n-1)$ takiego, że

$$P(\omega_k) = y_k, \ k = 0, 1, ..., n-1$$

Z twierdzenia o jednoznaczności interpolacji wielomianowej wynika, że istnieje jeden taki wielomian.



Interpolacja trygonometryczna - węzły równoodległe

Niech

$$\zeta_n = e^{\frac{2\pi i}{n}}, \ \ X_k = \frac{2\pi k}{n}, \ \ k = 0, \dots, n-1$$

Twierdzenie

Dla danych punktów węzłowych (x_k, y_k) , k = 0, ..., n - 1, współczynniki wielomianu trygonometrycznego

$$P(x) = \sum_{k=0}^{n-1} c_k e^{ikx}, \ \ x \in [0, 2\pi)$$

mają postać

$$c_k = \frac{1}{n} \sum_{l=1}^{n-1} y_l \zeta_n^{-kl}, \ l = 0, \dots, n-1$$

Interpolacja trygonometryczna - węzły równoodległe

Dowód.

Wystarczy pokazać, że powyższy wielomian rzeczywiście interpoluje dane. Mamy:

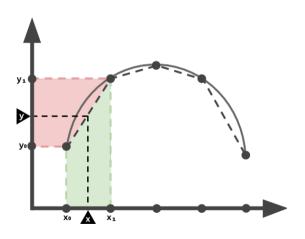
$$P(x_m) = \sum_{k=0}^{n-1} \frac{1}{n} \sum_{l=0}^{n-1} y_l \zeta_n^{-kl} e^{ikx_m} = \sum_{l=0}^{n-1} y_l \frac{1}{n} \sum_{k=0}^{n-1} \zeta^{k(m-l)}$$
$$= \sum_{l=0}^{n-1} y_l \delta_{ml} = y_m$$

dla
$$m = 0, \ldots, n-1$$

Interpolacja trygonometryczna - węzły równoodległe

Wnioski:

- \Rightarrow O(n) operacji potrzebnych do wyliczenia c_k
- \Rightarrow $O(n^2)$ operacji potrzebnych do wyznaczenia wielomianu trygonometrycznego



$$(x_i, y_i = f(x_i)), i = 0, 1, \dots, n$$
 - punkty węzłowe

W przedziale $[x_j, x_{j+1}]$, $0 \le j \le n-1$ przybliżamy f(x) funkcją liniową:

$$f(x) = y_j + \frac{y_{j+1} - y_j}{x_{j+1} - x_j} (y_{j+1} - y_j) + \Delta f(x)$$

gdzie

$$\Delta f(x) = \frac{\gamma}{2}(x - x_j)(x - x_{j+1})$$

Jeśli np. f(x) jest funkcją gładką w $[x_i, x_{i+1}]$, to

$$\gamma = f''(a), \quad a \in [x_i, x_{i+1}]$$

Zachodzi

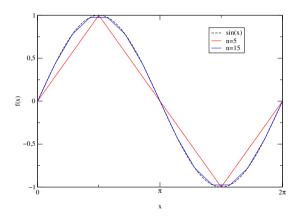
$$|\Delta f(x)| \leqslant \frac{\gamma_1}{8} (x_{j+1} - x_j)^2$$

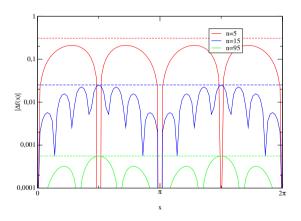
gdzie

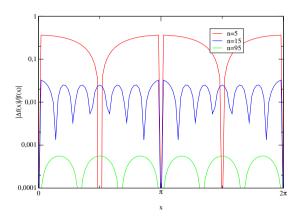
$$\gamma_1 = \max_{\mathbf{x} \in [\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_{i+1}]} |f''(\mathbf{x})|$$

 \Rightarrow dokładność można zwiększyć, zmniejszając długość przedziału $h = x_{i+1} - x_i$ (zwiększając liczbę węzłów)

```
def linint(XX, fxx, X):
    N = len(XX)
    JL = 0: JU = N
    while JU - JL > 1:
        JM = (JU + JL) // 2
        if (XX[-1] > XX[1]) == (X > XX[JM]):
            JL = JM
        else:
            JU = JM
    J = JL
    dx = XX[J + 1] - XX[J]
    df = fxx[J + 1] - fxx[J]
    fx = df / dx * (X - XX[J]) + fxx[J]
    return fx
```







Funkcje sklejane

$$x_i$$
, $i = 0, 1, ..., n$ - punkty węzłowe w przedziale $[a, b]$

$$a = X_0 < X_1 < \ldots < X_{n-1} < X_n = b$$

 Δ_n - podział przedziału [a, b]

Definicja

Funkcję $S(x) = S(x, \Delta_n)$ określoną na przedziale [a, b] nazywamy funkcją sklejaną stopnia m ($m \ge 1$), jeżeli

- a. S(x) jest wielomianem stopnia co najwyżej m na każdym podprzedziale (x_j, x_{j+1}) , $j = 0, 1, \ldots, n-1$
- b. $S(x) \in C^{m-1}([a,b])$

Funkcje sklejane

$$S_m(\Delta_n)$$
 - zbiór wszystkich funkcji sklejanych stopnia m

$$S(x) \in S_m(\Delta_n)$$

 $\Rightarrow S(x) = c_{io} + c_{in}x + \ldots + c_{im}x^m, \ x \in (x_i, x_{i+1})$
 $\Rightarrow n(m+1)$ dowolnych stałych c_{ii}

Żądanie ciągłości pochodnych rzędu 0, ..., m-1 w każdym węźle wewnętrznym x_i , i=1,...,n-1

$$\Rightarrow (n-1)m$$
 warunków na stałe c_{ij}

$$\Rightarrow$$
 $S(x)$ zależy od $n(m+1)-m(n-1)=n+m$ parametrów

Niech $f(x) \in C([a,b])$

Definicja

Funkcję $S(x) \in S_3(\Delta_n)$ nazywamy interpolacyjną funkcją sklejaną stopnia trzeciego dla funkcji f(x), jeżeli

$$S(x_i) = f(x_i) = y_i, i = 0, 1, ..., n, n \ge 2$$

S(x) stopnia trzeciego zależy od (n + 3) parametrów

 \Rightarrow potrzebujemy dodatkowych warunków na S(x)

Najczęściej zakłada się

$$S'(a + o) = \alpha_1, S'(b - o) = \beta_1$$

lub

$$S''(a + o) = \alpha_2, S''(b - o) = \beta_2$$

gdzie α_1 , β_1 , α_2 i β_2 - ustalone liczby rzeczywiste

Jeżeli f(x) jest funkcją okresową o okresie (b-a), wówczas:

$$S^{(i)}(a+0) = S^{(i)}(b-0), i=1,2$$

Pytania:

- czy zagadnienie interpolacji za pomocą funkcji sklejanych stopnia trzeciego z jednym z dodatkowych warunków jest rozwiązywalne?
- czy rozwiązanie jest jednoznaczne?
- jaki jest błąd interpolacji na przedziale [a, b]?

Niech

$$M_j = S''(x_j), j = 0, 1, ..., n$$

 $h_j = x_j - x_{j-1}$

S''(x) jest funkcją ciągłą na przedziale [a,b] i liniową na każdym podprzedziale $[x_{i-1},x_i]$

$$\Rightarrow S''(x) = M_{j-1} \frac{x_j - x}{h_i} + M_j \frac{x - x_{j-1}}{h_i}, x \in [x_{j-1}, x_j]$$

Całkując stronami otrzymujemy ($x \in [x_{i-1}, x_i]$):

$$S'(x) = -M_{j-1} \frac{(x_j - x)^2}{2h_j} + M_j \frac{(x - x_{j-1})^2}{2h_j} + A_j$$

$$S(x) = M_{j-1} \frac{(x_j - x)^3}{6h_j} + M_j \frac{(x - x_{j-1})^3}{6h_j} + A_j (x - x_{j-1}) + B_j$$

gdzie A_i i B_j - pewne stałe. Z warunku interpolacji wynika:

$$B_{j} = y_{j-1} - M_{j} \frac{h_{j}^{2}}{6}$$

$$A_{j} = \frac{y_{j} - y_{j-1}}{h_{i}} - \frac{h_{j}}{6} (M_{j} - M_{j-1})$$

S'(x) ma być funkcją ciągłą na [a, b]:

$$S'(x_i - 0) = S'(x_i + 0), j = 1, ..., n - 1$$

Otrzymujemy układ (n-1) równań $(j=1,\ldots,n-1)$

$$\mu_{j}M_{j-1} + 2M_{j} + \lambda_{j}M_{j+1} = d_{j}, \quad j = 1, \dots, n-1$$

$$\lambda_{j} = \frac{h_{j+1}}{h_{j} + h_{j+1}}, \quad \mu_{j} = 1 - \lambda_{j}$$

$$d_{j} = \frac{6}{h_{i} + h_{i+1}} \left(\frac{y_{j+1} - y_{j}}{h_{i+1}} - \frac{y_{j} - y_{j-1}}{h_{i}} \right) = 6f[x_{j-1}, x_{j}, x_{j+1}]$$

Dodatkowy warunek dla pierwszych pochodnych

$$\Rightarrow 2M_0 + M_1 = d_0$$

$$M_{n-1} + 2M_n = d_n$$

gdzie

$$d_{o} = \frac{6}{h_{1}} \left(\frac{y_{1} - y_{o}}{h_{1}} - \alpha_{1} \right)$$

$$d_{n} = \frac{6}{h_{n}} \left(\beta_{1} - \frac{y_{n} - y_{n-1}}{h_{n}} \right)$$

Stąd

$$\begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ \mu_1 & 2 & \lambda_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \mu_2 & 2 & \lambda_2 & \cdots & 0 \\ \vdots & & & & \vdots \\ 0 & \cdots & \cdots & \cdots & 2 & \lambda_{n-1} \\ 0 & \cdots & \cdots & \cdots & 1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} M_0 \\ M_1 \\ M_2 \\ \vdots \\ M_{n-1} \\ M_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} d_0 \\ d_1 \\ d_2 \\ \vdots \\ d_{n-1} \\ d_n \end{pmatrix}$$

Twierdzenie Macierz

jest nieosobliwa dla każdego podziału Δ_n przedziału [a,b]

Dowód.

Pokażemy najpierw, że dla każdej pary wektorów $x,y\in\mathbb{R}$ zachodzi

$$Ax = y \Rightarrow \max_{i} |x_{i}| \leqslant \max_{i} |y_{i}|$$

Niech $|x_r| = \max_i |x_i|$. Ponieważ Ax = y, więc

$$\mu_r \mathbf{X}_{r-1} + 2\mathbf{X}_r + \lambda_r \mathbf{X}_{r+1} = \mathbf{y}_r$$

Dowód.

Z definicji r oraz z tego, że $\mu_r + \lambda_r \leq 1$ wynika

$$\begin{aligned} \max_{i} |\mathbf{y}_{i}| &\geqslant |\mathbf{y}_{r}| \geqslant \mathbf{2}|\mathbf{x}_{r}| - \mu_{r}|\mathbf{x}_{r-1}| - \lambda_{r}|\mathbf{x}_{r+1}| \\ &\geqslant \mathbf{2}|\mathbf{x}_{r}| - \mu_{r}|\mathbf{x}_{r}| - \lambda_{r}|\mathbf{x}_{r}| \\ &= (\mathbf{2} - \mu_{r} - \lambda_{r})|\mathbf{x}_{r}| \geqslant |\mathbf{x}_{r}| = \max_{i} |\mathbf{x}_{i}| \end{aligned}$$

Dowód.

Jeśli macierz byłaby osobliwa, to istniałoby rozwiązanie $x \neq 0$ układu Ax = 0. Ale wówczas musiałoby być

$$0 < \max_{i} |x_i| \leqslant 0$$

co prowadzi do sprzeczności.

Definicja

Średnicą $||\Delta_m||$ podziału Δ_m nazywamy liczbę

$$||\Delta_m|| = \max_i (X_{i+1} - X_i)$$

Twierdzenie

Niech $f \in C^4([a,b])$, $|f^{(4)}(x)| \le L$ dla $x \in [a,b]$. Niech $\Delta_m = \{a = x_0^{(m)} < x_1^{(m)} < \ldots < x_{n_m}^{(m)} = b\}$ będzie ciągiem podziałów przedziału [a,b] takim, że

$$\sup_{m,j} \frac{||\Delta_m||}{X_{j+1}^{(m)} - X_j^{(m)}} \leqslant K < +\infty$$

Istnieją wtedy stałe C_i (\leq 2) niezależne od Δ_m takie, że dla $x \in [a, b]$ zachodzi

$$|f^{(i)}(\mathbf{x}) - S^{(i)}(\mathbf{x}, \Delta_m)| \leqslant C_i L K ||\Delta_m||^{4-i}$$

dla
$$i = 0, 1, 2, 3$$
.

Funkcje sklejane Lagrange'a trzeciego stopnia

```
\lambda_{o}(x) - wielomian interpolujący dla funkcji f(x) z węzłami x_{o}, x_{1}, x_{2}, x_{3} \lambda_{n}(x) - z węzłami x_{n-3}, x_{n-2}, x_{n-1}, x_{n}
```

Definicja

Funkcję $S_L(x) \in S_3(\Delta_n)$ spełniającą dodatkowe warunki

$$S'_L(a + o) = \alpha_1 = \lambda'_o(a),$$

 $S'_L(b - o) = \beta_1 = \lambda'_n(b)$

nazywamy funkcją sklejaną Lagrange'a stopnia trzeciego

Niech

$$x_i = x_0 + ih$$
, $h = \frac{b-a}{n}$, $i = 0, 1, ..., n$.

Dodatkowo

$$x_{-3} = x_0 - 3h$$
 $x_{-2} = x_0 - 2h$ $x_{-1} = x_0 - h$
 $x_{n+1} = x_n + h$ $x_{n+2} = x_n + 2h$ $x_{n+3} = x_n + 3h$

Definicja

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

Twierdzenie

Funkcje $\overline{\phi}_i(x)$, $i=-1,\ldots,n+1$ określone na przedziale [a,b] w następujący sposób:

$$\overline{\phi}_i(x) = \phi_i^3(x), \ \ a \leqslant x \leqslant b$$

stanowią bazę funkcji sklejanych trzeciego stopnia $S_3(\Delta_n)$.

 \Rightarrow każdą funkcję $S(x) \in S_3(\Delta_n)$ można przedstawić w postaci

$$S(x) = \sum_{i=1}^{n+1} c_i \phi_i^3(x), \quad a \leqslant x \leqslant b, \quad c_i \in \mathbb{R}$$

Z warunku interpolacji otrzymujemy

$$c_{i-1} + 4c_i + c_{i+1} = y_i, i = 0, ..., n.$$

Założenie dodatkowe

$$S'(a+o) = \alpha_1, S'(b-o) = \beta_1$$

$$\Rightarrow$$

$$-c_{-1} + c_{1} = \frac{h}{3}\alpha_{1}$$
$$-c_{n-1} + c_{n+1} = \frac{h}{3}\beta_{1}$$

$$-c_{n-1}+c_{n+1} = \frac{h}{2}\beta$$

Stąd

$$\begin{pmatrix} 4 & 2 & & & & \\ 1 & 4 & 1 & & O & & \\ & 1 & 4 & \ddots & & \\ & & \ddots & \ddots & \ddots & \\ O & & 1 & 4 & 1 \\ & & & 2 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_{O} \\ c_{1} \\ c_{2} \\ \vdots \\ c_{n-1} \\ c_{n} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y_{O} + \frac{h}{3}\alpha_{1} \\ y_{1} \\ y_{2} \\ \vdots \\ y_{n-1} \\ y_{n} - \frac{h}{2}\beta_{1} \end{pmatrix}$$