## Romberg integráció

Legyen  $f:[a,b]\to\mathbb{R}$  egy integrálható függvény,  $\lambda_k f, k=\overline{0,m}$  az f függvényre vonatkozó adott információk illetve egy  $w:[a,b]\to\mathbb{R}$  súlyfüggvény, ekkor a

$$\int_{a}^{b} w(x)f(x)dx = \sum_{i=0}^{m} A_{i}\lambda_{i}(f) + R(f)$$

$$\tag{1}$$

alakú képletet numerikus integrálási képletnek vagy kvadratúra formulának nevezzük. A  $\lambda_i(f)$  információk általában az f függvénynek az értékeit, vagy bizonyos rendű deriváltjainak az értékét adják meg egy  $x_i, i = \overline{0,m}$  pontrendszeren, melyet (kvadratúra)-alappontoknak nevezünk:

$$\int_{a}^{b} w(x)f(x)dx = \sum_{k=0}^{m} \sum_{j \in I_{k}} A_{kj}f^{(j)}(x_{k}) + R(f).$$
 (2)

A feladat az  $A_{kj}$  együtthatók, az  $x_k$  alappontok (ha ezek nem adottak) meghatározása, illetve a hibatag tanulmányozása.

$$\int_{a}^{b} f(x)dx = \frac{b-a}{2}[f(a) + f(b)] + R_{1}(f),$$

az úgynevezett trapéz formula

$$R_1(f) = f''(\xi) \int_a^b \frac{(a-t)(b-t)}{2} dt = -\frac{(b-a)^3}{12} f''(\xi), a \le \xi \le b.$$

Felosztjuk az [a, b] intervallumot m ekvidisztáns részintervallumra

$$a = x_0 < x_1 < \dots < x_m = b, x_{k+1} - x_k = h, h = \frac{b-a}{m}.$$

A k+1-dik részintervallumon a numerikus integrálási képlet

$$\int_{x_k}^{x_{k+1}} f(x)dx = \underbrace{h \sum_{i=0}^{n-1} A_{ki} f(x_i^k)}_{Q_n^{[x_k, x_{k+1}]}} + R_n^{[x_k, x_{k+1}]}(f).$$

Az  $x_i^k$  alappontok is ekvidisztánsan helyezkednek el az  $[x_k,x_{k+1}]$  intervallumban, így  $x_i^k=x_k+i\frac{h}{n-1}$ . Ekkor az [a,b] intervallumon a kvadratúraszabály

$$Q_m^n(f) = \sum_{i=0}^{m-1} Q_n^{[x_j, x_{j+1}]}(f) = \sum_{i=0}^{m-1} h \sum_{i=0}^{m-1} A_{ki} f(x_i^k).$$

Amikor az egyes részintervallumokon a trapéz formulával közelítunk

$$Q_2^{[x_j,x_{j+1}]}(f) = \frac{h}{2}(f(x_j) + f(x_{j+1})),$$

az úgynevezett összetett trapézformulát kapjuk

$$S_m^{(2)}(f) = \sum_{j=0}^{m-1} Q_2^{[x_j, x_{j+1}]}(f) = \sum_{j=0}^{m-1} h(1/2f(x_j) + 1/2f(x_{j+1}))$$
$$= h\left\{1/2f(a) + \sum_{j=1}^{m-1} f(x_j) + 1/2f(b)\right\}.$$

Ha  $f \in C^2[a, b]$ , akkor az összetett formula maradéktagja

$$R_m^{(2)}(f) = \sum_{j=0}^{m-1} R_2^{[x_j, x_{j+1}]}(f) = \sum_{j=0}^{m-1} -\frac{h^3}{12} f''(\xi_j)$$
$$= \frac{b-a}{12} h^2 \frac{\sum_{j=0}^{m-1} f''(\xi_j)}{m} = -\frac{(b-a)^3}{12m^2} f''(\xi),$$

Tetszőleges pontosságú közelítesek meghatározásánál az előzőleg tanult módszereknél a hibatagban megjelenő derivált megbecsülése a gyakorlatban problémát jelenthet. Ilyenkor iterációs eljárást lehet alkalmazni. A módszer lényege, hogy az első lépésben valamely elemi formulát használva, a következő lépésekben tovább felezve az intervallumokat újabb és újabb közelítéseket szerkesztünk meg felhasználva az előző lépésben meghatározott approximációkat.

Trapézformula esetén az első lépésben az appoximáció:

$$Q_{T_0}(f) = \frac{h}{2} [f(a) + f(b)], h = b - a$$

. Felezzük az [a,b] intervallumot, mindkét h/2 hosszúságú részintervallumra alkalmazzuk a trapézformulát:

$$Q_{T_1}(f) = \frac{h}{4} \left[ f(a) + 2f(a + \frac{h}{2}) + f(b) \right],$$

vagy

$$Q_{T_1}(f) = \frac{1}{2}Q_{T_0}(f) + \frac{h}{2}f(a + \frac{h}{2}).$$

Tovább felezzük mindkét intervallumot. A kapott négy h/4 hosszúságú részintervallumra összegezve a trapézformulákat következik

$$Q_{T_2}(f) = \frac{h}{8} \left[ f(a) + 2 \sum_{i=1}^{3} f(a + \frac{ih}{4}) + f(b) \right],$$

$$Q_{T_2}(f) = \frac{1}{2}Q_{T_1}(f) + \frac{h}{2^2}\left[f(a + \frac{1}{2^2}h) + f(a + \frac{3}{2^2}h)\right].$$

Az iterációs sorozat tetszőleges k-dik eleme a következő rekurzív összefüggéssel határozható meg:

$$Q_{T_k}(f) = \frac{1}{2}Q_{T_{k-1}}(f) + \frac{h}{2^k} \sum_{j=1}^{2^{k-1}} f(a + \frac{2j-1}{2^k}h), k = 1, 2, \dots$$

Ezzel a következő sorozatot generáltuk

$$Q_{T_0}(f), Q_{T_1}(f), ..., Q_{T_k}(f), ...$$

Adott  $\epsilon$  pontosságú közelítés meghatározásához a következő megállási feltételt alkalmazhatjuk

$$|Q_{T_n}(f) - Q_{T_{n-1}}(f)| < \epsilon,$$

ekkor  $Q_{T_n}(f)$  fogja megadni a kért pontosságú közelítést.

Feladat Implementáljuk a Romberg algoritmust egy tetszoleges f függvényre, [a,b] intervallumon  $\epsilon$  pontossággal.

J.Stoer, R. Bulirsch, Introduction to Numerical Analisys, Springer, New York, 1996.