# Analiza numeryczna

Kwadratury wysokiego rzędu

Rafał Nowak

19 grudnia 2017 r.

$$I_p(f) := \int_a^b p(x)f(x) \, \mathrm{d}x \qquad (f \in \mathbb{F})$$
 
$$Q_n(f) := \sum_{k=0}^n A_k^{(n)} f(x_k^{(n)})$$
 
$$A_k^{(n)} = \int_a^b p(x)\lambda_k(x) \, \mathrm{d}x, \qquad \lambda_k(x) = \frac{\omega(x)}{\omega'(x_k)(x - x_k)}$$
 
$$\omega(x) = \bar{P}_{n+1}(x) = (x - x_0)(x - x_1) \cdots (x - x_n)$$

$$I_p(f) := \int_a^b p(x)f(x) \, \mathrm{d}x \qquad (f \in \mathbb{F})$$

$$Q_n(f) := \sum_{k=0}^n A_k^{(n)} f(x_k^{(n)})$$

$$A_k^{(n)} = \int_a^b p(x)\lambda_k(x) \, \mathrm{d}x, \qquad \lambda_k(x) = \frac{\omega(x)}{\omega'(x_k)(x - x_k)}$$

$$\omega(x) = \bar{P}_{n+1}(x) = (x - x_0)(x - x_1) \cdots (x - x_n)$$

#### Lemat

$$A_k^{(n)} = \frac{a_{n+1}}{a_n} \cdot \frac{\|P_n\|^2}{P'_{n+1}(x_k) P_n(x_k)}$$
$$P_j(x) = a_j x^k + \dots$$



#### Lemat

Współczynniki kwadratury Gaussa są dodatnie, tzn.

$$A_k^{(n)} > 0, \qquad k = 0, 1, \dots, n.$$

#### Lemat

Współczynniki kwadratury Gaussa są dodatnie, tzn.

$$A_k^{(n)} > 0, \qquad k = 0, 1, \dots, n.$$

#### Lemat

Jeśli  $f \in C^{2n+2}[a,b]$ . to reszta kwadratury Gaussa wyraża się wzorem

$$R_n(f) := I_p(f) - Q_n(f) = \frac{f^{(2n+2)}(\xi)}{(2n+2)!} \int_a^b p(x) [P_{n+1}(x)]^2 dx.$$

#### Lemat

Jeśli  $f \in C[a,b]$ , to  $\lim_{n\to\infty} Q_n(f) = I_p(f)$ .



Związek rekurencyjny dla wielomianów ortogonalnych  $P_k$ 

$$P_k(x) = (b_k x + c_k) P_{k-1}(x) - d_k P_{k-2}(x),$$

można zapisać macierzowo

$$x\mathbf{p}(x) = A\mathbf{p}(x) + \frac{1}{b_{n+1}}P_{n+1}(x)\mathbf{e}_{n+1}$$

$$\mathbf{p}(x) = [P_0(x), P_1(x), \dots, P_n(x)]^T, \quad \mathbf{e}_{n+1} = [0, 0, \dots, 0, 1]^T \in \mathbb{R}^{n+1}$$

$$A = \{a_{ij}\}, \quad a_{ij} = \begin{cases} -c_i/b_i, & i = j, \\ d_i/b_i, & i = j+1, \\ 1/b_i, & i = j-1, \\ 0, & \text{w p.p.} \end{cases}$$

#### Lemat

Węzły  $x_k^{(n)}$  kwadratury Czebyszewa są wartościami własnymi macierzy A, a współczynniki wyrażają się wzorami

$$A_k^{(n)} = [\mathbf{v}_1^{(k)}]^2 \int_a^b p(x) \, \mathrm{d}x,$$

gdzie  $oldsymbol{v}^{(k)}$  jest wektorem własnym odpowiadającym wartości  $x_k^{(n)}$ .

#### Lemat

Węzły  $x_k^{(n)}$  kwadratury Czebyszewa są wartościami własnymi macierzy A, a współczynniki wyrażają się wzorami

$$A_k^{(n)} = [\mathbf{v}_1^{(k)}]^2 \int_a^b p(x) \, \mathrm{d}x,$$

gdzie  $oldsymbol{v}^{(k)}$  jest wektorem własnym odpowiadającym wartości  $x_k^{(n)}$ .

#### Lemat

Macierz A jest podobna do macierzy symetrycznej trójprzekątniowej  $T=\{t_{ij}\}$ , gdzie

$$t_{ii} = -\frac{c_i}{b_i}, t_{i+1,i} = t_{i,i+1} = \left(\frac{d_{i+1}}{b_i b_{i+1}}\right)^{1/2}.$$



## Kwadratury Gaussa-Legendre'a

$$P_k(x) = \frac{2k-1}{k}xP_{k-1}(x) - \frac{k-1}{k}P_{k-2}(x)$$

## Kwadratury Gaussa-Legendre'a

$$P_k(x) = \frac{2k-1}{k}xP_{k-1}(x) - \frac{k-1}{k}P_{k-2}(x)$$

$$t_{ii} = 0,$$
  $t_{i,i+1} = t_{i+1,i} = (4 - 1/i^2)^{-1/2}$ 

## Kwadratury Gaussa-Legendre'a

$$P_k(x) = \frac{2k-1}{k} x P_{k-1}(x) - \frac{k-1}{k} P_{k-2}(x)$$

$$t_{ii} = 0,$$
  $t_{i,i+1} = t_{i+1,i} = (4 - 1/i^2)^{-1/2}$ 

#### Implementacja kwadratury GL w Juli

### Kwadratura Gaussa-Czebyszewa

$$I_p(f) = \int_{-1}^1 p(x)f(x) \, dx, \qquad p(x) = \frac{1}{\sqrt{1 - x^2}}$$
$$Q_n^{GC}(f) := \int_{-1}^1 p(x)I_n(x) \, dx, \quad I_n(t_k) = f(t_k), \quad t_k = \cos\left(\frac{2k + 1}{2n + 2}\pi\right)$$

### Kwadratura Gaussa-Czebyszewa

$$I_p(f) = \int_{-1}^1 p(x)f(x) \, dx, \qquad p(x) = \frac{1}{\sqrt{1 - x^2}}$$

$$Q_n^{GC}(f) := \int_{-1}^1 p(x)I_n(x) \, dx, \quad I_n(t_k) = f(t_k), \quad t_k = \cos\left(\frac{2k + 1}{2n + 2}\pi\right)$$

#### Lemat

$$I_n(x) = \sum_{i=0}^{n} ' \alpha_i T_i(x), \qquad \alpha_i = \frac{2}{n+1} \sum_{k=0}^{n} f(t_k) T_i(t_k)$$

### Kwadratura Gaussa-Czebyszewa

$$I_p(f) = \int_{-1}^1 p(x)f(x) \, \mathrm{d}x, \qquad p(x) = \frac{1}{\sqrt{1 - x^2}}$$
$$Q_n^{GC}(f) := \int_{-1}^1 p(x)I_n(x) \, \mathrm{d}x, \quad I_n(t_k) = f(t_k), \quad t_k = \cos\left(\frac{2k + 1}{2n + 2}\pi\right)$$

#### Lemat

$$I_n(x) = \sum_{i=0}^{n} '\alpha_i T_i(x), \qquad \alpha_i = \frac{2}{n+1} \sum_{k=0}^{n} f(t_k) T_i(t_k)$$

#### Wniosek

$$Q_n^{GC}(f) = \sum_{k=0}^n A_k f(t_k), \qquad A_k = \frac{\pi}{n+1}.$$



$$I_p(f) = \int_{-1}^1 p(x)f(x) \, dx, \qquad p(x) = \frac{1}{\sqrt{1 - x^2}}$$
$$Q_n^L(f) := \int_{-1}^1 p(x)J_n(x) \, dx, \quad J_n(u_k) = f(u_k), \quad u_k = \cos\left(\frac{k}{n}\pi\right)$$

$$I_p(f) = \int_{-1}^{1} p(x)f(x) \, dx, \qquad p(x) = \frac{1}{\sqrt{1 - x^2}}$$
$$Q_n^L(f) := \int_{-1}^{1} p(x)J_n(x) \, dx, \quad J_n(u_k) = f(u_k), \quad u_k = \cos\left(\frac{k}{n}\pi\right)$$

#### Lemat

$$J_n(x) = \sum_{j=0}^{n} {}''\beta_j T_j(x), \qquad \beta_j = \frac{2}{n} \sum_{k=0}^{n} {}''f(u_k) T_j(u_k)$$

$$I_p(f) = \int_{-1}^1 p(x)f(x) \, dx, \qquad p(x) = \frac{1}{\sqrt{1 - x^2}}$$
$$Q_n^L(f) := \int_{-1}^1 p(x)J_n(x) \, dx, \quad J_n(u_k) = f(u_k), \quad u_k = \cos\left(\frac{k}{n}\pi\right)$$

#### Lemat

$$J_n(x) = \sum_{j=0}^{n} {}''\beta_j T_j(x), \qquad \beta_j = \frac{2}{n} \sum_{k=0}^{n} {}''f(u_k) T_j(u_k)$$

#### Wniosek

$$Q_n^L(f) = \sum_{k=0}^n {}'' A_k f(u_k), \qquad A_k = \frac{\pi}{n}.$$



#### Lemat

Wzór

$$\int_{-1}^{1} \frac{1}{\sqrt{1-x^2}} f(x) \, \mathrm{d}x \approx \frac{\pi}{n} \sum_{k=0}^{n} {}'' f(u_k)$$

jest dokładny dla  $f \in \Pi_{2n-1}$ .

#### Implementacja kwadratury Gaussa-Czebyszewa i Lobatto w Juli

```
function GaussChebyshev(f,n)
  x = cos(collect(1:2:2*n+1)*π/(2*n+2)); # wezty kwadratury Gaussa-return π/(n+1)*sum(f(x));
end;

function Lobatto(f,n)
  x = cos(collect(0:n)*π/n); # wezty kwadratury Lobatto (punkty eksy = f(x); y[1] *= 0.5; y[n+1] *= 0.5;
  return π/n*sum(y);
end;

# Przykładowe użycie
GaussChebyshev(x -> (1-x.^2), 1000);
Lobatto(x -> (1-x.^2), 1000);
```

# Szereg Czebyszewa

Niech  $f \in C^1[-1,1]$ . Wówczas funkcję f można rozwinąć w szereg Czebyszewa

$$f(x) = \sum_{k=0}^{\infty} {}' \frac{a_k}{a_k} T_k(x) \qquad (-1 \leqslant x \leqslant 1),$$

$$a_k \equiv a_k[f] := \frac{2}{\pi} \int_{-1}^1 \frac{1}{\sqrt{1-x^2}} f(x) T_k(x) dx.$$

## Szereg Czebyszewa

Niech  $f \in C^1[-1,1]$ . Wówczas funkcję f można rozwinąć w szereg Czebyszewa

$$f(x) = \sum_{k=0}^{\infty} {}' \frac{a_k}{a_k} T_k(x) \qquad (-1 \leqslant x \leqslant 1),$$

$$\mathbf{a_k} \equiv a_k[f] := \frac{2}{\pi} \int_{-1}^1 \frac{1}{\sqrt{1 - x^2}} f(x) T_k(x) \, \mathrm{d}x.$$

Współczynniki Czebyszewa  $a_k$  obliczamy w sposób przybliżony

$$a_k \approx \alpha_k^n := \frac{2}{\pi} Q_n^{GC}(f \cdot T_k) = \frac{2}{n+1} \sum_{j=0}^n f(t_j) T_k(t_j),$$

$$a_k \approx \beta_k^n := \frac{2}{\pi} Q_n^L(f \cdot T_k) = \frac{2}{n} \sum_{j=0}^n f(u_j) T_k(u_j),$$



### Szereg Czebyszewa

#### Lemat

Jeśli  $f = \sum_{k=0}^{\infty} {'a_k T_k}$ , to zachodzą wzory

$$\beta_k^n = a_k + \sum_{i=1}^{\infty} (a_{2in-k} + a_{2in+k})$$
  $(k = 0, 1, \dots, n-1),$  (1)

$$\beta_n^n = a_n + \sum_{i=1}^{\infty} a_{(2i+1)n}.$$
 (2)

Wzory te mówią, że jeśli ciąg  $\{a_k\}$  dąży dostatecznie regularnie do zera, to równość przybliżona  $\beta_k^n \approx a_k$  jest obarczona niewielkim błędem, wyrażającym się przez współczynniki  $a_m[f]$  dla m>n:

 $\beta_n^n = a_n + a_{3n} + a_{5n} + \dots \approx a_n + a_{3n}.$ 

### Kwadratura Clenshawa-Curtisa

$$I(f) = \int_{-1}^{1} f(x) dx, \qquad f(x) = \sum_{k=0}^{\infty} a_k T_k(x)$$
$$a_k = \frac{2}{\pi} \int_{-1}^{1} \frac{1}{\sqrt{1 - x^2}} f(x) T_k(x) dx, \qquad k \geqslant 0$$

### Kwadratura Clenshawa-Curtisa

$$I(f) = \int_{-1}^{1} f(x) \, dx, \qquad f(x) = \sum_{k=0}^{\infty} a_k T_k(x)$$
$$a_k = \frac{2}{\pi} \int_{-1}^{1} \frac{1}{\sqrt{1 - x^2}} f(x) T_k(x) \, dx, \qquad k \geqslant 0$$
$$Q_n(f) := \int_{-1}^{1} \left( \sum_{k=0}^{n} a_k T_k(x) \right) dx$$

### Kwadratura Clenshawa-Curtisa

$$I(f) = \int_{-1}^{1} f(x) \, dx, \qquad f(x) = \sum_{k=0}^{\infty} a_k T_k(x)$$
$$a_k = \frac{2}{\pi} \int_{-1}^{1} \frac{1}{\sqrt{1 - x^2}} f(x) T_k(x) \, dx, \qquad k \geqslant 0$$
$$Q_n(f) := \int_{-1}^{1} \left( \sum_{k=0}^{n} a_k T_k(x) \right) dx = 2 \sum_{k=0}^{\lfloor n/2 \rfloor} \frac{a_{2k}}{1 - 4k^2}$$

$$I(f) = \int_{-1}^{1} f(x) \, \mathrm{d}x$$

$$I(f) = \int_{-1}^{1} f(x) dx$$

$$Q_n^{CC}(f) := \int_{-1}^{1} J_n(x) dx, \qquad J_n = \sum_{j=0}^{n} {}'' \beta_j T_j$$

$$I(f) = \int_{-1}^{1} f(x) dx$$

$$Q_n^{CC}(f) := \int_{-1}^{1} J_n(x) dx, \qquad J_n = \sum_{j=0}^{n} {}''\beta_j T_j$$

$$Q_n^{CC}(f) = \sum_{k=0}^{n} {}''A_k^{(n)} f(u_k), \qquad A_k^{(n)} := \frac{4}{n} \sum_{j=0}^{n/2} {}''\frac{T_{2j}(u_k)}{1 - 4j^2}$$

Uwaga: w powyższym wzorze symbol  $\sum_{j=0}^{n/2}{}''$  oznacza sumę, w której pierwszy składnik jest pomnożony przez 1/2, zaś ostatni jest mnożony przez 1/2 tylko, gdy n jest parzyste.

Z własności wielomianów Czebyszewa

$$T_j(u_k) = T_k(u_j),$$

mamy

$$\beta_j = \frac{2}{n} \sum_{k=0}^n f(u_k) T_j(u_k) = \frac{2}{n} \sum_{k=0}^n f(u_k) T_k(u_j),$$

a więc przybliżenia  $\beta_j$  współczynników Czebyszyszewa  $a_j[f]$  można obliczać za pomocą algorytmu Clenshawa.

Z własności wielomianów Czebyszewa

$$T_j(u_k) = T_k(u_j),$$

mamy

$$\beta_j = \frac{2}{n} \sum_{k=0}^n f(u_k) T_j(u_k) = \frac{2}{n} \sum_{k=0}^n f(u_k) T_k(u_j),$$

a więc przybliżenia  $\beta_j$  współczynników Czebyszyszewa  $a_j[f]$  można obliczać za pomocą algorytmu Clenshawa. Obliczając raz wektor współczynników  $[f(u_0),f(u_1),\ldots,f(u_n)]^T$  wywołujemy n+1 razy algorytm Clenshawa, mianowicie z parametrem  $t=u_0,u_1,\ldots,u_n$ , w celu obliczenia współczynników  $\beta_0,\beta_1,\ldots,\beta_n$ .

Z własności wielomianów Czebyszewa

$$T_j(u_k) = T_k(u_j),$$

mamy

$$\beta_j = \frac{2}{n} \sum_{k=0}^n f(u_k) T_j(u_k) = \frac{2}{n} \sum_{k=0}^n f(u_k) T_k(u_j),$$

a więc przybliżenia  $\beta_j$  współczynników Czebyszyszewa  $a_j[f]$  można obliczać za pomocą algorytmu Clenshawa. Obliczając raz wektor współczynników  $[f(u_0),f(u_1),\ldots,f(u_n)]^T$  wywołujemy n+1 razy algorytm Clenshawa, mianowicie z parametrem  $t=u_0,u_1,\ldots,u_n$ , w celu obliczenia współczynników  $\beta_0,\beta_1,\ldots,\beta_n$ . Ostatecznie otrzymujemy metodę o złożoności  $\mathcal{O}(n^2)$ .

Wszystkie współczynniki

$$\beta_j = \frac{2}{n} \sum_{k=0}^{n} {}'' f(u_k) \cos(kj\pi/n), \qquad j = 0, 1, \dots, n$$

można wyznaczyć w czasie  $\mathcal{O}(n\log n)$  za pomocą szybkiej transformaty Fouriera (FFT).

Wszystkie współczynniki

$$\beta_j = \frac{2}{n} \sum_{k=0}^{n} {}'' f(u_k) \cos(kj\pi/n), \qquad j = 0, 1, \dots, n$$

można wyznaczyć w czasie  $\mathcal{O}(n\log n)$  za pomocą szybkiej transformaty Fouriera (FFT).

• algorytm FFT powstał w 1965 roku.

Wszystkie współczynniki

$$\beta_j = \frac{2}{n} \sum_{k=0}^{n} {}'' f(u_k) \cos(kj\pi/n), \qquad j = 0, 1, \dots, n$$

można wyznaczyć w czasie  $\mathcal{O}(n\log n)$  za pomocą szybkiej transformaty Fouriera (FFT).

- algorytm FFT powstał w 1965 roku.
- Clenshaw i Curtis opublikowali swoją metodę w 1960 roku.

Wszystkie współczynniki

$$\beta_j = \frac{2}{n} \sum_{k=0}^{n} {}'' f(u_k) \cos(kj\pi/n), \qquad j = 0, 1, \dots, n$$

można wyznaczyć w czasie  $\mathcal{O}(n\log n)$  za pomocą szybkiej transformaty Fouriera (FFT).

- algorytm FFT powstał w 1965 roku.
- Clenshaw i Curtis opublikowali swoją metodę w 1960 roku.
- Uwaga: Jeśli  $n=2^j$ , to wszystkie węzły  $u_k=\cos(k\pi/n)$  można wyznaczyć obliczając tylko  $\mathcal{O}(\log n)$  wywołań funkcji cosinus.

# Szybka transformata Fouriera

### Problem $\boldsymbol{y} = DCT(N, \boldsymbol{x})$

Dane:  $x = [x_0, x_1, \dots, x_{N-1}]$ 

Wynik:  $\boldsymbol{y} = [y_0, y_1, \dots, y_{N-1}]$ , gdzie

$$y_k = \sum_{j=0}^{N-1} x_j \theta_N^{jk} \qquad (\theta_N = \exp(2\pi \mathfrak{i}/N), \quad \mathfrak{i} = \sqrt{-1}).$$

# Szybka transformata Fouriera

### Problem y = DCT(N, x)

Dane:  $x = [x_0, x_1, \dots, x_{N-1}]$ 

Wynik:  $y = [y_0, y_1, ..., y_{N-1}]$ , gdzie

$$y_k = \sum_{j=0}^{N-1} x_j \theta_N^{jk} \qquad (\theta_N = \exp(2\pi \mathfrak{i}/N), \quad \mathfrak{i} = \sqrt{-1}).$$

Zakładamy, że N=2M. Mamy

$$y_{k} = \sum_{j=0}^{N-1} x_{j} \theta_{N}^{jk} = \sum_{j=0}^{M-1} x_{j} \theta_{N}^{jk} + \sum_{j=M}^{N-1} x_{j} \theta_{N}^{jk}$$

$$= \sum_{j=0}^{M-1} x_{j} \theta_{N}^{jk} + \sum_{j=0}^{M-1} x_{M+j} \theta_{N}^{(M+j)k} = \sum_{j=0}^{M-1} x_{j} \theta_{N}^{jk} + \sum_{j=0}^{M-1} (-1)^{k} x_{M+j} \theta_{N}^{jk}$$

$$= \sum_{j=0}^{M-1} \left( x_{j} + (-1)^{k} x_{M+j} \right) \theta_{N}^{jk}$$
 (3)

$$y_k = \sum_{j=0}^{M-1} (x_j + (-1)^k x_{M+j}) \theta_N^{jk}, \qquad k = 0, 1, \dots, N-1$$

$$y_k = \sum_{j=0}^{M-1} (x_j + (-1)^k x_{M+j}) \theta_N^{jk}, \qquad k = 0, 1, \dots, N-1$$

Dla parzystych i nieparzystych wskaźników otrzymujemy wzory

$$y_{2k} = \sum_{j=0}^{M-1} (x_j + x_{M+j}) \theta_M^{jk}, \qquad k = 0, 1, \dots, M-1,$$
$$y_{2k+1} = \sum_{j=0}^{M-1} (x_j - x_{M+j}) \theta_N^j \theta_M^{jk}, \qquad k = 0, 1, \dots, M-1$$

Stąd widzimy, że wektory  $[y_0,y_2,\ldots,y_{N-2}]=DCT(M,\bar{x}),$   $[y_1,y_3,\ldots,y_{N-1}]=DCT(M,\tilde{x})$  możemy obliczyć rekurencyjnie rozwiązując dwa podproblemy DCT o rozmiarze M=N/2.

$$y_k = \sum_{j=0}^{M-1} (x_j + (-1)^k x_{M+j}) \theta_N^{jk}, \qquad k = 0, 1, \dots, N-1$$

Dla parzystych i nieparzystych wskaźników otrzymujemy wzory

$$y_{2k} = \sum_{j=0}^{M-1} (x_j + x_{M+j}) \theta_M^{jk}, \qquad k = 0, 1, \dots, M-1,$$
$$y_{2k+1} = \sum_{j=0}^{M-1} (x_j - x_{M+j}) \theta_N^j \theta_M^{jk}, \qquad k = 0, 1, \dots, M-1$$

Stąd widzimy, że wektory  $[y_0,y_2,\ldots,y_{N-2}]=DCT(M,\bar{x})$ ,  $[y_1,y_3,\ldots,y_{N-1}]=DCT(M,\tilde{x})$  możemy obliczyć rekurencyjnie rozwiązując dwa podproblemy DCT o rozmiarze M=N/2. Dla uzasadnienia złożoności obliczeniowej algorytmu FFT, wystarczy skorzystać z tego, że rozwiązaniem związku rekurencyjnego

$$T(N) = 2T(N/2) + \mathcal{O}(N)$$

$$jest T(N) = \mathcal{O}(N \log N).$$



## Szybka transformata Fouriera

Implementacja w Juli

```
# Dyskretna transformacja cosinusowa
# Implementacja naiwna, wprost ze wzroru.
# Złożoność: O(n^2)
function slowFFT(x)
 N = length(x):
 \theta = [\exp(Complex(0,2\pi*j/N)) \text{ for } j=0:N-1];
 v = Complex(0.0)*zeros(N):
  for k=0:N-1
   y[k+1] = dot(x, \theta.^k);
 end:
 return y;
# Dyskretna transformacja cosinusowa
# Implementacja za pomocą "dziel i zwyciężaj"
# Złożoność: O(n log n)
function myFFT(x) # N = 2^k
 N = length(x);
 if (N==1) return x; end;
 M = Int( floor(N/2) );
 xL = x[1:M];
  xR = x[M+1:N]:
 ve = mvFFT(xL+xR):
 yo = myFFT((xL-xR).*[exp(Complex(0,2\pi*j/N)) for j=0:M-1]);
 v = Complex(0.0)*zeros(N):
 v[1:2:N-1] = ve:
 v[2:2:N] = vo;
  return y;
```