Alkalmazott matematika

Baran Ágnes

Interpoláció

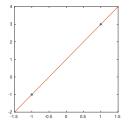
Lagrange-interpoláció

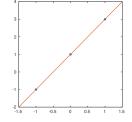
Síkbeli pontokra szeretnénk polinomot illeszteni.

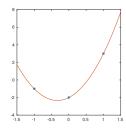
A legkisebb négyzetes közelítéssel ellentétben most

- feltételezzük, hogy az adataink hibamentesek, azaz az illesztett függvénynek pontosan illeszkednie kell a pontokra.
- minden esetben polinomot illesztünk

A lehető legkisebb fokszámú polinomot keressük







Lagrange-interpoláció

A feladat:

Adott n+1 pont:

 x_0, x_1, \ldots, x_n páronként különböző helyeken az f_0, f_1, \ldots, f_n értékek.

Olyan minimális fokszámú $\varphi(x)$ polinomot keresünk melyre

$$\varphi(x_i) = f_i, \quad i = 0, \ldots, n$$

Állítás: Egyértelműen létezik olyan legfeljebb *n*-edfokú polinom, amely teljesíti a

$$\varphi(x_i) = f_i, \quad i = 0, \ldots, n$$

illeszkedési feltételeket.

n+1 pont \implies legfeljebb n-edfokú polinom

A Lagrange-polinom rekurzív előállítása (Newton-alak)

Jelölje $L_k(x)$ az (x_0, f_0) , (x_1, f_1) ,..., (x_k, f_k) adatokra illeszkedő Lagrange-polinomot.

• ha csak 1 adat ismert, (x_0, f_0) :

$$L_0(x) \equiv f_0$$

• ha 2 adat ismert, (x_0, f_0) , (x_1, f_1) :

$$L_1(x) = L_0(x) + b_1(x - x_0)$$

Ekkor $L_1(x_0) = L_0(x_0) = f_0$. Ezután b_1 -et úgy határozzuk meg, hogy $L_1(x_1) = f_1$ teljesüljön:

$$L_1(x_1) = f_0 + b_1(x_1 - x_0) = f_1$$

$$b_1 = \frac{f_1 - f_0}{x_1 - x_0}$$

• ha 3 adat ismert, (x_0, f_0) , (x_1, f_1) , (x_2, f_2) :

$$L_2(x) = L_1(x) + b_2(x - x_0)(x - x_1)$$

Ekkor

$$L_2(x_0) = L_1(x_0) = f_0$$
 és $L_2(x_1) = L_1(x_1) = f_1$.

 b_2 -t úgy határozzuk meg, hogy $L_2(x_2) = f_2$ teljesüljön:

$$b_2 = \frac{1}{x_2 - x_0} \left(\frac{f_2 - f_1}{x_2 - x_1} - \frac{f_1 - f_0}{x_1 - x_0} \right)$$

• Ha k + 1 adat ismert, (x_0, f_0) , (x_1, f_1) ,..., (x_k, f_k) :

$$L_k(x) = L_{k-1}(x) + b_k \omega_k(x),$$

ahol $\omega_k(x) = (x - x_0)(x - x_1) \cdots (x - x_{k-1}).$

Ekkor

$$L_{k}(x_{0}) = L_{k-1}(x_{0}) = f_{0},$$

$$L_{k}(x_{1}) = L_{k-1}(x_{1}) = f_{1},$$

$$\vdots$$

$$L_{k}(x_{k-1}) = L_{k-1}(x_{k-1}) = f_{k-1}.$$

 b_k -t úgy határozzuk meg, hogy $L_k(x_k) = f_k$ teljesüljön:

$$b_k = (f_k - L_{k-1}(x_k))/\omega_k(x_k)$$

Hogyan lehet egyszerűen előállítani a b_k együtthatókat?

Osztott differenciák

Tfh adottak az x_0, x_1, \ldots, x_n páronként különböző alappontok és az f_0, f_1, \ldots, f_n értékek.

Az x_i, x_{i+1} pontokra támaszkodó elsőrendű osztott differencia:

$$[x_i, x_{i+1}]f := \frac{f_{i+1} - f_i}{x_{i+1} - x_i}$$

Az x_i, \ldots, x_{i+k} pontokra támaszkodó k-adrendű osztott differencia:

$$[x_i, \dots, x_{i+k}]f = \frac{[x_{i+1}, \dots, x_{i+k}]f - [x_i, \dots, x_{i+k-1}]f}{x_{i+k} - x_i}$$

Legyen $[x_i]f = f_i$.

Állítás: A Lagrange-polinom Newton-alakjában

$$b_k = [x_0, \dots, x_k]f$$

Számítási séma

A Lagrange-polinom Newton-alakja

$$L_n(x) = [x_0]f + [x_0, x_1]f \cdot (x - x_0) + [x_0, x_1, x_2]f \cdot (x - x_0)(x - x_1) + \dots + [x_0, \dots, x_n]f \cdot (x - x_0) \dots (x - x_{n-1})$$

Határozzuk meg a (-2, -31), (-1, -7), (0, -1), (2, 5) pontokra illeszkedő minimális fokszámú polinomot!

$$L_3(x) = -31 + 24(x+2) - 9(x+2)(x+1) + 2(x+2)(x+1)x$$

Megjegyzés

A Lagrange-polinom nem függ az adatok sorrendjétől, így választhattuk volna a táblázat alsó "élét" is:

$$L_3(x) = 5 + 3(x-2) - 1 \cdot (x-2)x + 2(x-2)x(x+1)$$

Mindkét esetben

$$L_3(x) = 2x^3 - 3x^2 + x - 1$$

Határozzuk meg a (-2,-5),(-1,3),(1,-5),(2,-9) pontokra illeszkedő minimális fokszámú polinomot!

$$L_3(x) = -5 + 8(x+2) - 4(x+2)(x+1) + (x+2)(x+1)(x-1)$$

Határozzuk meg azt a minimális fokszámú polinomot, amely az előző adatokon kívül a (0,9) pontra is illeszkedik!

Használjuk fel az előző feladat eredményét!

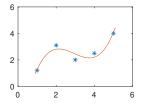
Egészítsük ki a táblázatot az új adattal és számítsuk ki a hiányzó értékeket!

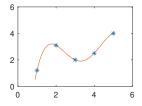
$$L_4(x) = L_3(x) + 2(x+2)(x+1)(x-1)(x-2)$$

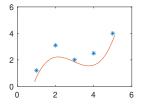
Matlab-ban definiáltuk az x és y változókat, majd lefuttattuk az alábbi két kódot. Melyik kód melyik ábrát állította elő?

```
p=polyfit(x,y,4);
xx=linspace(0.9,5.1);
yy=polyval(p,xx);
figure; plot(x,y,'*',xx,yy)
```

```
p=polyfit(x,y,3);
xx=linspace(0.9,5.1);
yy=polyval(p,xx);
figure; plot(x,y,'*',xx,yy)
```







Horner-algoritmus

$$p(x) = a_n x^n + a_{n-1} x^{n-1} + \cdots + a_1 x + a_0$$

ahol $a_n \neq 0$. Legyen $x^* \in \mathbb{R}$ adott, $p(x^*) = ?$

$$p(x^*) = (((\cdots(a_nx^* + a_{n-1})x^* + \cdots)x^* + a_2)x^* + a_1)x^* + a_0$$

Az algoritmus:

$$c_0 = a_n$$

 $c_1 = c_0 x^* + a_{n-1}$
 $c_2 = c_1 x^* + a_{n-2}$
 \vdots
 $c_n = c_{n-1} x^* + a_0 = p(x^*)$

Táblázatban:

$$p(x^*) = c_n$$

Példa

$$p(x) = 2x^5 + 3x^4 - 3x^2 + 5x - 1,$$
 $p(-2) = ?$

$$p(-2) = -39$$

Általánosított Horner-algoritmus

$$L_n(x) = b_0 + b_1 \cdot (x - x_0) + b_2 \cdot (x - x_0)(x - x_1) + \\ + \dots + b_n \cdot (x - x_0)(x - x_1)(x - x_{n-1})$$
ahol $b_k = [x_0, \dots, x_k]f$. $L_n(x^*) = ?$

$$c_0 = b_n$$

$$c_1 = c_0(x^* - x_{n-1}) + b_{n-1}$$

$$c_2 = c_1(x^* - x_{n-2}) + b_{n-2}$$

$$\vdots$$

$$c_n = c_{n-1}(x^* - x_0) + b_0 = L_n(x^*)$$

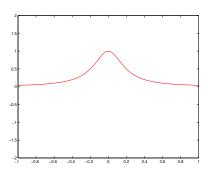
Megjegyzés

Ha nincs szükségünk a Lagrange-polinom együtthatóira, csak bizonyos helyeken a polinom értékeire, akkor nem érdemes a Newton-alakban kibontani a zárójeleket.

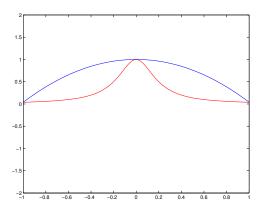
Megjegyzés

Ha egy függvényt szeretnénk közelíteni úgy, hogy elkészítjük adott alappontok esetén az illeszkedő Lagrange-polinomot, akkor az alappontok számának növelésével a hiba nem feltétlenül csökken, sőt akár tetszőlegesen naggyá válhat.

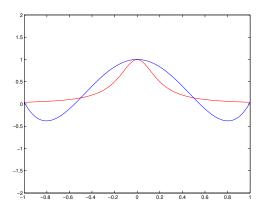
Példa: Az $f(x) = \frac{1}{1+25x^2}$ függvény [-1,1] fölött



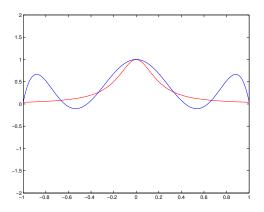
Lagrange-interpoláció, n = 2



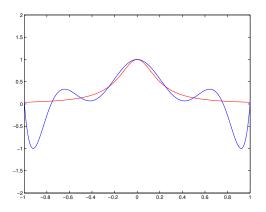
Lagrange-interpoláció, n = 4



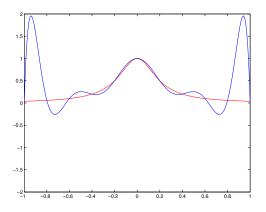
Lagrange-interpoláció, n = 6



Lagrange interpoláció, n=8



Lagrange-interpoláció, n=10



Rajzoltassuk ki közös ábrára az alábbi 3 függvényt:

az

$$f(x) = \frac{1}{1 + 25x^2}$$

függvényt a $\left[-1,1\right]$ intervallumon

az f függvény

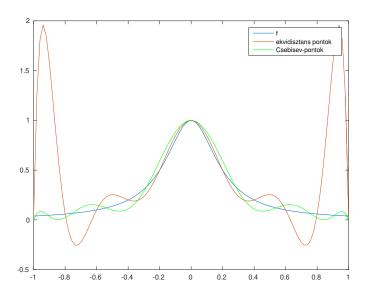
$$-1, -0.8, -0.6, ..., 0.6, 0.8, 1$$

egyenlő lépésközű (ekvidisztáns) alappontokhoz tartozó Lagrange-polinomját

az f függvény

$$x_k = \cos\left(\frac{2k-1}{22}\pi\right), \quad k = 1, 2, \dots, 11$$

alappontokhoz (Csebisev-pontok) tartozó Lagrange-polinomját.



Megjegyzés

Ha az $f:[-1,1] \to \mathbb{R}$ függvényre n helyen illeszkedő Lagrange-polinomot szeretnénk elkészíteni, akkor az

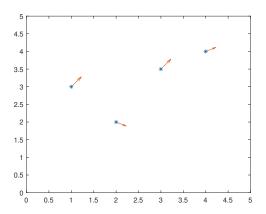
$$x_k = \cos\left(\frac{2k-1}{2n}\pi\right), \quad k = 1, 2, \dots, n$$

alappontok (Csebisev-pontok) esetén lesz minimális a polinom és a függvény legnagyobb eltérése.

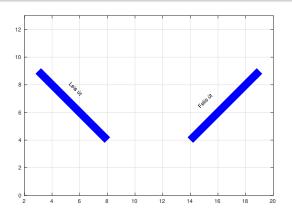
Ha f nem a [-1,1] intervallumon értelmezett, akkor megfelelő lineáris transzformációval leképezzük a pontokat a megadott intervallumra.

Hermite-interpoláció

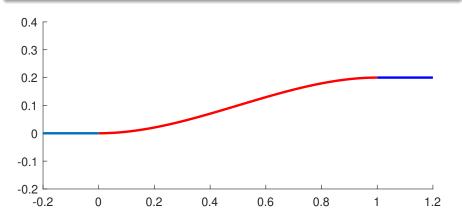
Előfordulhat, hogy az alappontokban nem csak a függvény értéke van előírva, hanem az is, hogy a polinom a megadott pontokon "milyen irányban" haladjon át, azaz az alappontokban az első derivált értéke is, vagy esetleg további deriváltértékek is.



Az ábrán látható két útszakasz (Leis út, Felis út) egymáshoz közelebbi végei között szeretnénk utat építeni úgy, hogy az így kapott út menetében ne legyen törés. Adja meg a hiányzó útszakasz nyomvonalát leíró függvényt!



Egy garázs bejárata az úttól 1 méterre, az úttest szintje felett 20 cm-rel van. Tervezze meg az úttestet a bejárattal összekötő útszakaszt úgy, hogy a bejutás a garázsba minél simább legyen.



Hermite-interpoláció

Adottak az x_0, x_1, \dots, x_n páronként különböző alappontok, és az alappontokban függvény-, illetve deriváltértékek:

$$x_0$$
-ban: $f(x_0), f'(x_0), \dots f^{(m_0-1)}(x_0),$ $(m_0 \text{ előírt érték})$ x_1 -ben: $f(x_1), f'(x_1), \dots f^{(m_1-1)}(x_1),$ $(m_1 \text{ előírt érték})$ \vdots x_n -ben: $f(x_n), f'(x_n), \dots f^{(m_n-1)}(x_n),$ $(m_n \text{ előírt érték})$

(Pontonként különböző lehet az előírt értékek száma, de ha valahol adott a k-adik derivált értéke, akkor abban a pontban a függvényérték, és az $1.,2.,\ldots(k-1)$. derivált értéke is ismert)

Olyan minimális fokszámú H(x) polinomot keresünk, melyre

$$H^{(j)}(x_i) = f^{(j)}(x_i), \qquad i = 0, 1, \ldots, n, \quad j = 0, \ldots, m_i - 1.$$

Állítás: Az Hermite-interpoláció feladata egyértelműen megoldható a legfeljebb (m-1)-edfokú polinomok körében, ahol m az összes előírt érték száma.

Keressük meg azt a minimális fokszámú polinomot, mely illeszkedik az alábbi adatokra!

2 alappont, 2+2=4 illeszkedési feltétel \implies legfeljebb harmadfokú polinom. A kiinduló tábla:

Az illesztett polinom:

$$H(x) = 2 - 5(x+1) + 3(x+1)^2 - (x+1)^2(x-1)$$

Keressük meg azt a minimális fokszámú polinomot, mely illeszkedik az alábbi adatokra!

Xi	-1	1
$f(x_i)$	2	4
$f'(x_i)$		3
$f''(x_i)$		-2

2 alappont, 1+3=4 illeszkedési feltétel \implies legfeljebb harmadfokú polinom. A kiinduló tábla:

Xi	-1	1
$f(x_i)$	2	4
$f'(x_i)$		3
$f''(x_i)$		-2

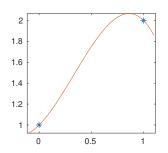
Az illesztett polinom:

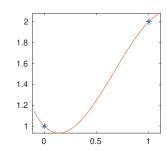
$$H(x) = 2 + (x+1) + (x+1)(x-1) - (x+1)(x-1)^{2}$$

Meghatároztuk az alábbi adatokra illeszkedő minimális fokszámú polinomot:

$$egin{array}{c|cccc} x_i & 0 & 1 \\ \hline f(x_i) & 1 & 2 \\ f'(x_i) & 1 & -1 \\ \hline \end{array}$$

A pontokat és a kapott polinomot ábrázoltuk. Melyik ábrát kaptuk az alábbiak közül?





Alkalmazások

Példa

Legyen az f valós függvény differenciálható az x_0 pontban. Hermite-interpoláció segítségével írjuk fel az f függvény x_0 -beli értintőjének egyenletét!

Azt a H(x) legfeljebb elsőfokú Hermite-polinomot keressük, melyre $H(x_0) = f(x_0)$ és $H'(x_0) = f'(x_0)$

$$\begin{array}{c|c} x_0 & f(x_0) \\ & & f'(x_0) \end{array}$$

$$x_0 & f(x_0)$$

$$H(x) = f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0)$$

Példa

Írjuk fel az x_0 , $f(x_0)$, $f'(x_0)$, $f''(x_0)$, ..., $f^{(n)}(x_0)$ adatokra illeszkedő Hermite-polinomot!

Ekkor

$$H(x) = f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0) + \frac{f''(x_0)}{2!}(x - x_0)^2 + \frac{f'''(x_0)}{3!}(x - x_0)^3 + \dots + \frac{f^{(n)}(x_0)}{n!}(x - x_0)^n$$

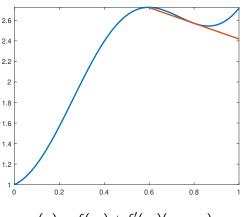
az f függvény x_0 körüli Taylor-polinomja.

Példa

Az

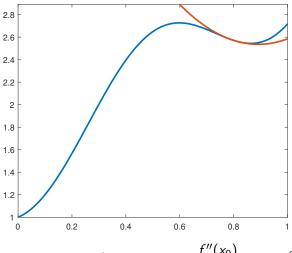
$$f(x) = \sin^2(\pi x) + e^x$$

függvény $x_0 = 0.8$ -beli érintője. $(y(x_0) = f(x_0)$ és $y'(x_0) = f'(x_0)$)



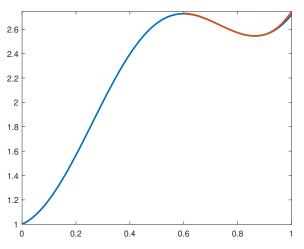
$$y(x) = f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0)$$

Ha a második deriváltak egyezését is előírjuk, azaz $y(x_0)=f(x_0)$, $y'(x_0)=f'(x_0)$ és $y''(x_0)=f''(x_0)$



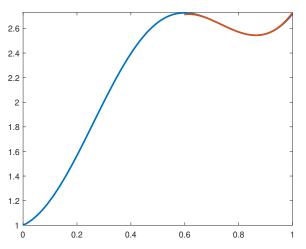
$$y(x) = f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0) + \frac{f''(x_0)}{2}(x - x_0)^2$$

Ha a harmadik deriváltak egyezését is előírjuk, azaz $y(x_0) = f(x_0)$, $y'(x_0) = f'(x_0)$, $y''(x_0) = f''(x_0)$ és $y'''(x_0) = f'''(x_0)$



$$y(x) = f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0) + \frac{f''(x_0)}{2!}(x - x_0)^2 + \frac{f'''(x_0)}{3!}(x - x_0)^3$$

Ha a negyedik deriváltak egyezését is előírjuk, azaz $y(x_0) = f(x_0)$, $y'(x_0) = f'(x_0)$, $y''(x_0) = f''(x_0)$, $y'''(x_0) = f'''(x_0)$ és $y^{(4)}(x_0) = f^{(4)}(x_0)$



$$y(x) = f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0) + \frac{f''(x_0)}{2!}(x - x_0)^2 + \frac{f'''(x_0)}{3!}(x - x_0)^3 + \frac{f^{(4)}(x_0)}{4!}(x - x_0)^4$$

Szakaszonkénti interpoláció

Az alappontok számának növelésével nő az illesztett polinom fokszáma, de a közelítés hibája nem feltétlenül csökken.

Egyetlen magas fokszámú polinom illesztése helyett részintervallumonként alacsonyabb fokszámú polinomok

Osszuk fel az [a, b] intervallumot m darab részintervallumra:

$$a = x_0 < x_1 < x_2 < \cdots < x_m = b$$

Minden $[x_{i-1}, x_i]$ intervallumon végezzük el a Lagrange-interpolációt!

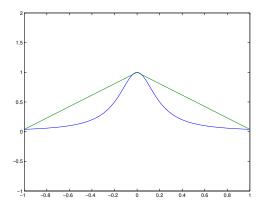
Ha az $[x_{i-1}, x_i]$ intervallumon csak az $f(x_{i-1})$, $f(x_i)$ adatok ismertek, akkor szakaszonkénti lineáris interpoláció (töröttvonal interpoláció)

Ha $h:=x_i-x_{i-1}$, $i=1,\ldots,m$, és f kétszer folyt. diff.ható [a,b]-n, akkor az $L_{m\times 1}(x)$ töröttvonalra:

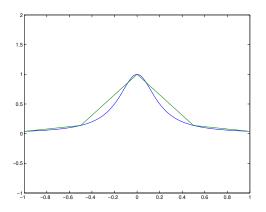
$$|f(x) - L_{m \times 1}(x)| \le \frac{M_2}{8}h^2, \quad x \in [a, b]$$

Ez tart 0-hoz, ha $h \rightarrow 0$

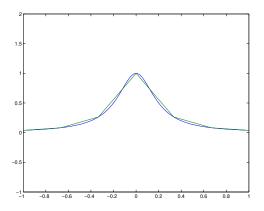
Szakaszonként lineáris interpoláció, 2 részintervallum



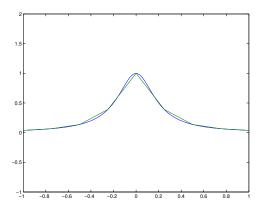
Szakaszonként lineáris interpoláció, 4 részintervallum



Szakaszonként lineáris interpoláció, 6 részintervallum



Szakaszonként lineáris interpoláció, 8 részintervallum



Szakaszonként harmadfokú Hermite-interpoláció

A töröttvonal interpolációval illesztett függvény folytonos, de az osztópontokban "törik", azaz nem differenciálható.

Sima (folytonosan differenciálható) függvény illesztése: az osztópontokban előírjuk az 1. derivált értékét is.

Ekkor az $[x_{i-1}, x_i]$ intervallumon az

$$\begin{array}{c|c}
x_{i-1} & x_i \\
\hline
f(x_{i-1}) & f(x_i) \\
f'(x_{i-1}) & f'(x_i)
\end{array}$$

adatok ismertek. 4 illeszkedési feltétel ightarrow legfeljebb harmadfokú polinom

Példa

Határozzuk meg azt a folytonosan differenciálható, szakaszonként harmadfokú

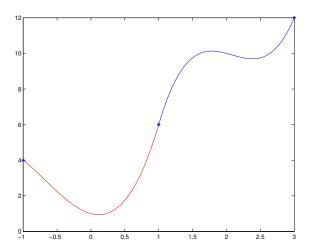
$$H(x) = \left\{ egin{array}{ll} H_1(x), & \mbox{ha} & x \in [-1,1] \\ H_2(x), & \mbox{ha} & x \in [1,3] \end{array}
ight.$$

polinomot, melyre H(-1) = 4, H(1) = 6, H(3) = 12, H'(-1) = -3, H'(1) = 13, H'(3) = 9 teljesül!

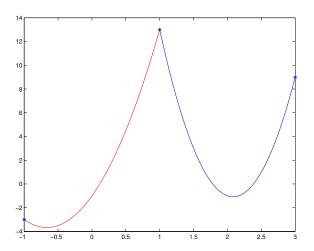
$$\begin{array}{c|ccccc} x_i & -1 & 1 & 3 \\ \hline H(x) & 4 & 6 & 12 \\ H'(x) & -3 & 13 & 9 \\ \end{array}$$

$$H_2(x) = 6 + 13(x-1) - 5(x-1)^2 + 4(x-1)^2(x-3)$$

A H_1 és H_2 polinomok:



A H_1 és H_2 első deriváltja:



Harmadfokú spline-interpoláció

Ha a részintervallumok találkozásánál megköveteljük az 1. derivált folytonosságát, de nem írjuk elő a derivált értékét, akkor marad 1 szabad paraméterünk:

$$H_1(x) = 6 + \alpha(x-1) + \frac{\alpha-1}{2}(x-1)^2 + \frac{\alpha-5}{4}(x-1)^2(x+1)$$

$$H_2(x) = 6 + \alpha(x-1) + \frac{3-\alpha}{2}(x-1)^2 + \frac{3+\alpha}{4}(x-1)^2(x-3)$$

A szabad paraméter lehetőséget ad még egy feltétel állítására: követeljük meg a 2. derivált folytonosságát is!

$$H_1''(1) = 2\alpha - 6$$

 $H_2''(1) = -2\alpha$

Ekkor $H_1''(1) = H_2''(1)$ -ből

$$2\alpha - 6 = -2\alpha \quad \Rightarrow \quad \alpha = \frac{3}{2}$$

Harmadfokú spline-interpoláció alapötlete

Adottak

Olyan S(x) függényt keresünk, melyre

- $S(x_i) = f(x_i)$
- $S'(x_0) = f'(x_0)$ és $S'(x_n) = f'(x_n)$
- $S|_{[x_{i-1},x_i]} = S_i$ harmadfokú polinom, $i=1,\ldots,n$
- S kétszer folytonosan differenciálható

1. Bevezetjük az $\alpha_1, \ldots, \alpha_{n-1}$ ismeretleneket:

- 2. Felírjuk az $[x_{i-1}, x_i]$ részintervallumok fölött az $S_i(x)$ harmadfokú Hermite-polinomokat.
- 3. Felírjuk az $S_i''(x_i) = S_{i+1}''(x_i)$ egyenleteket (i = 1, ..., n-1). Ezek az α_i ismeretlenekre egy lineáris egyenletrendszert adnak.
- 4. Megoldjuk az egyenletrendszert. (Az egyenletrendszer mátrixa tridiagonális.)