

אנליזה נומרית: מצגת 12

LEAST SQUARES Approximations

נושאי המצגת:

1. הקדמה: אפיון מציאות המקרב הטוב ביותר בממ"פ – מקרה כללי.
2. מקרה פרטי: קירוב ריבועים מינימליים
 - 2א: קירוב ריבועים מינימליים לפונקציות למרחב $C[a,b]$.
 - 2ב: קירוב ריבועים מינימליים פולינומיליים למרחב $\mathbb{R}_n[x]$.
 - 2כ: קירוב ריבועים מינימליים פולינומיליים למרחב \mathbb{R}^N באמצעות ייצוג דיסקרטי של פונקציות.
 - מערכת אורתוגונלית למקרא הדיסקרטי.

הקדמה - תזכורת מבנים 1

**אפיון ומציאתת של המקרב הטוב
bijuter במא"פ V**

משפט אפיון המקרוב הטוב ביותר במרחב V - הקדמה

יהי V מרחב מכפלה פנימית (ממ"פ) מעל שדה הממשיים \mathbb{R} ויהי U ת"מ של V

טענה: כל $v \in U$ ניתן לפרק

אורתוגונלי ייחד $w + u = v$

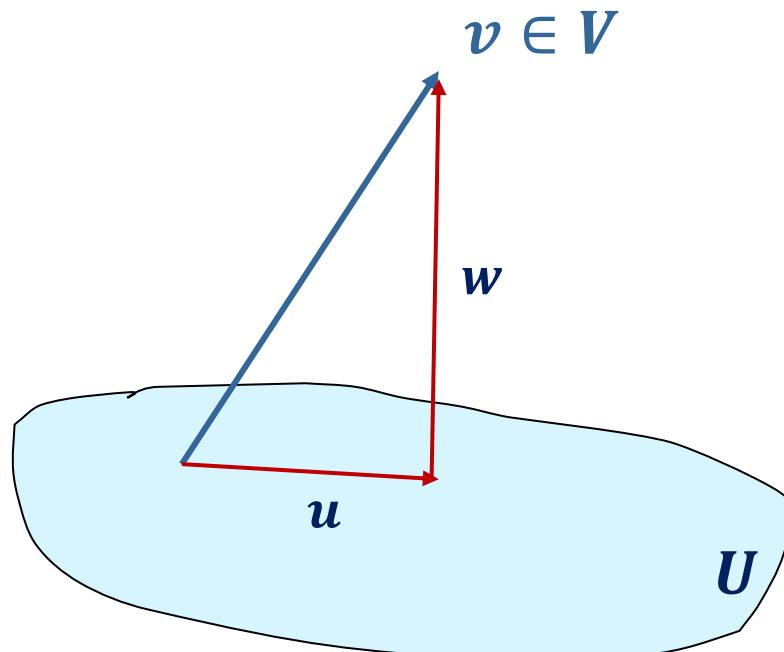
כאשר $U \in u$ ו- $U^\perp \in w$ וקטורים

א"ג, כלומר $\langle u, w \rangle = 0$.

הגדרה: הווקטור $U \in u$ בפרק נקרא

ה**היתל הא"ג של v על ת"מ U**

ומסמנים $.u = P_U(v)$.



משפט אפיון המקרב הטוב ביותר בממ"פ (V, \mathbb{R})

טענה: (מבנים 1)

יהי U תת מרחב מימד סופי של ממ"פ (V, \mathbb{R}) .

הקרב הטוב ביותר של V בחתה U הוא $(v) = u^* = P_U(v)$ (ההיטל האורתוגונלי של v על חתת המרחב U).

הוכחה: איך ניתן לחשב את $(v) = u^*$?

גם את זה למדנו במבנה 1....

מציאת המקרב הטוב ביותר בממ"פ (V, \mathbb{R})

טענה: בהינתן ממ"פ V , ת"מ $U = \text{span}\{u_0, u_1, \dots, u_n\}$ ואיבר $v \in V$

אז, המקרב הטוב ביותר ל- v ב- U הוא $u^* = P_U(v) = \sum_{i=0}^n c_i u_i$.

כאשר המקדמים c_i , $i = 0, 1, \dots, n$, הם הפתרונות למערכת המשוואות הנורמלית

$$\begin{pmatrix} \langle u_0, u_0 \rangle & \langle u_1, u_0 \rangle & \cdots & \langle u_n, u_0 \rangle \\ \langle u_0, u_1 \rangle & \langle u_1, u_1 \rangle & \cdots & \langle u_n, u_1 \rangle \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \langle u_0, u_n \rangle & \langle u_1, u_n \rangle & \cdots & \langle u_n, u_n \rangle \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_0 \\ c_1 \\ \vdots \\ c_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \langle v, u_0 \rangle \\ \langle v, u_1 \rangle \\ \vdots \\ \langle v, u_n \rangle \end{pmatrix}$$

*הערה: מטריצת המקדמים היא מטריצה סימטרית בשל סימטריות המ"פ מעל המשאים $\langle v, u \rangle = \langle u, v \rangle$.

מקרה פרטי

אם תת המרחב $U = Span\{u_0, u_1, \dots, u_n\}$ קבוצה אורתוגונלית (ORTHOGONAL) אם ורק אם

(כלומר $\langle u_i, u_j \rangle = 0$ לכל $j \neq i$) או מערכת המשוואות הנורמליות המתקבלת

היא אלכסונית

$$\begin{pmatrix} \langle u_0, u_0 \rangle & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \langle u_1, u_1 \rangle & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & \langle u_n, u_n \rangle \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} c_0 \\ c_1 \\ \vdots \\ c_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \langle v, u_0 \rangle \\ \langle v, u_1 \rangle \\ \vdots \\ \langle v, u_n \rangle \end{pmatrix}$$

ומקרב הטוב ביותר $v^* = \sum_{i=0}^n c_i \cdot u_i$ ל- v הוא הווקטור כאשר המקדמים c_i , $i = 0, 1, \dots, n$ הם מקדמי פורייה

$$c_i = \frac{\langle v, u_i \rangle}{\langle u_i, u_i \rangle}; \quad i = 0, 1, 2, \dots, n$$

מקרה פרטי 1:

קירוב ריבועים מינימליים

לפונקציות במא"פ $C[a,b]$

(מקרה רציף)

הקדמה

נתונה פונקציה $f(x) \in C[a,b]$ ותת מרחב U שנגידיר כמרחב המקרבים האפשריים לפונקציה $f(x)$. נרצה למצוא את המקרב הטוב ביותר ממרחב המקרבים U ל- $f(x)$, כלומר למצוא $Q(x) \in U$ כך שהמרחק $d(f,Q)$ יהיה המינימלי האפשרי, כלומר $\|f - Q\| \leq \|f - u\| \forall u \in U$.

הפתרון לבעיה תלוי כMOVEDן בגורמה בה נבחר.

□ **בגורמה ∞** נחפש מקרב $(x) Q(x)$ שuboרו מקרב זה נקרא **מרקם המינימקס (min-max)**.

□ **בגורמה 1** נחפש מקרב $(x) Q(x)$ שuboרו מקרב זה נקרא **מרקם ריבועים מינימליים**.

□ **בגורמה 2** נחפש מקרב $(x) Q(x)$ שuboרו מקרב זה נקרא **מרקם המרחב $C[a,b]$ הוא ממ"פ ביחס למ"פ הטבעית x** שגדירה את גורמה 2 בממ"פ זה, ולכן נוכל למצוא את הפתרון לבעיה באמצעות המקרה הכללי שראינו קודם.

קירוב ריבועים מינימליים לפונקציה בממ"פ $C[a,b]$

עבור הממ"פ $V = C[a,b]$ (מרחב הפונקציות הרציפות בקטע $[a,b]$) עם המ"פ הטבעית $x \cdot \langle f, g \rangle = \int_a^b f(x)g(x) dx$.

נגידר את U להיות תת המרחב הנפרש ע"י הבסיס $\{\varphi_k(x)\}_{k=0}^n$

אזי מקרב ריבועים מינימליים (ר"מ) לפונקציה נתונה $f(x) \in C[a,b]$ מתחם c_k מארח U הוא מהצורה $(x) = \sum_{k=0}^n c_k \cdot \varphi_k(x)$ כאשר המקדמים c_k הם פתרון מערכת המשוואות הנורמלית המתאימה.

$$\begin{bmatrix} \langle \varphi_0, \varphi_0 \rangle & \langle \varphi_1, \varphi_0 \rangle & \cdots & \langle \varphi_n, \varphi_0 \rangle \\ \langle \varphi_0, \varphi_1 \rangle & \langle \varphi_1, \varphi_1 \rangle & \cdots & \langle \varphi_n, \varphi_1 \rangle \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \langle \varphi_0, \varphi_n \rangle & \langle \varphi_1, \varphi_n \rangle & \cdots & \langle \varphi_n, \varphi_n \rangle \end{bmatrix} \begin{bmatrix} c_0 \\ c_1 \\ \vdots \\ c_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \langle f, \varphi_0 \rangle \\ \langle f, \varphi_1 \rangle \\ \vdots \\ \langle f, \varphi_n \rangle \end{bmatrix}$$

קירוב ריבועים מינימליים לפונקציה במא"פ $C[a,b]$

יצוג מפורש של הממ"ל הנורמלית למקהה הרציף

$$\begin{bmatrix} \int_a^b \varphi_0(x)\varphi_0(x)dx & \int_a^b \varphi_0(x)\varphi_1(x)dx & \dots & \int_a^b \varphi_0(x)\varphi_n(x)dx \\ \int_a^b \varphi_1(x)\varphi_0(x)dx & \int_a^b \varphi_1(x)\varphi_1(x)dx & \dots & \int_a^b \varphi_1(x)\varphi_n(x)dx \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \int_a^b \varphi_n(x)\varphi_0(x)dx & \int_a^b \varphi_n(x)\varphi_1(x)dx & \dots & \int_a^b \varphi_n(x)\varphi_n(x)dx \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} c_0 \\ c_1 \\ \vdots \\ c_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \int_a^b f(x)\varphi_0(x)dx \\ \int_a^b f(x)\varphi_1(x)dx \\ \vdots \\ \int_a^b f(x)\varphi_n(x)dx \end{bmatrix}$$

הערה:

על הממשיים יש סימטריה של המ"פ $\langle f, g \rangle = \langle g, f \rangle$ ולכן מטריצת המקדמים היא מטריצה סימטרית.

דוגמא 1

מצאו מקרב פולינומיAli (x) $Q_2(x)$ ממעלה ≥ 2 שהוא המקרב הטוב ביותר ביותר, במובן ריבועים מינימליים, לפונקציה $f(x) = |x|$ בקטע $[-1,1]$.

פתרון:

כאן תת מרחב המקרים הוא $\mathbb{R}_2[x] = U$ ולכן נוכל לבחור כל בסיס לה"מ זה למשל את הבסיס הסטנדרטי $p_0 = 1, p_1 = x, p_2 = x^2$

ונחשש את המקרב הטוב ביותר ביותר במובן R"מ מהצורה

עם מקדמים c_0, c_1, c_2 שם פתרון מערכת המשוואות הנורמלית:

$$\begin{pmatrix} \langle p_0, p_0 \rangle & \langle p_1, p_0 \rangle & \langle p_2, p_0 \rangle \\ \langle p_0, p_1 \rangle & \langle p_1, p_1 \rangle & \langle p_2, p_1 \rangle \\ \langle p_0, p_2 \rangle & \langle p_1, p_2 \rangle & \langle p_2, p_2 \rangle \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} c_0 \\ c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \langle f, p_0 \rangle \\ \langle f, p_1 \rangle \\ \langle f, p_2 \rangle \end{pmatrix}$$

המשך דוגמא 1

чисובי עזר:

$$\langle p_0, p_0 \rangle = \int_{-1}^1 1 \cdot 1 dx = 2$$

$$\langle p_0, p_1 \rangle = \int_{-1}^1 1 \cdot x dx = 0$$

$$\langle p_0, p_2 \rangle = \int_{-1}^1 1 \cdot x^2 dx = \frac{2}{3}$$

$$\langle p_1, p_1 \rangle = \int_{-1}^1 x \cdot x dx = \frac{2}{3}$$

$$\langle p_1, p_2 \rangle = \int_{-1}^1 x \cdot x^2 dx = 0$$

$$\langle p_2, p_2 \rangle = \int_{-1}^1 x^2 \cdot x^2 dx = \frac{2}{5}$$

$$\langle f, p_0 \rangle = \int_{-1}^1 |x| \cdot 1 dx = 1$$

$$\langle f, p_1 \rangle = \int_{-1}^1 |x| \cdot x dx = 0$$

$$\langle f, p_2 \rangle = \int_{-1}^1 |x| \cdot x^2 dx = 2 \int_0^1 x^3 dx = \frac{1}{2}$$

המשך דוגמא 1

מערכת המשוואות הנורמליות המתאימה הינה:

$$\begin{bmatrix} 2 & 0 & \frac{2}{3} \\ 0 & \frac{2}{3} & 0 \\ \frac{2}{3} & 0 & \frac{2}{5} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} c_0 \\ c_1 \\ c_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ \frac{1}{2} \end{bmatrix}$$

ופתרונה:

$$c_0 = \frac{3}{16}$$

$$c_1 = 0$$

$$c_2 = \frac{15}{16}$$

מכאן

$$Q_2(x) = \frac{3}{16} + \frac{15}{16}x^2$$

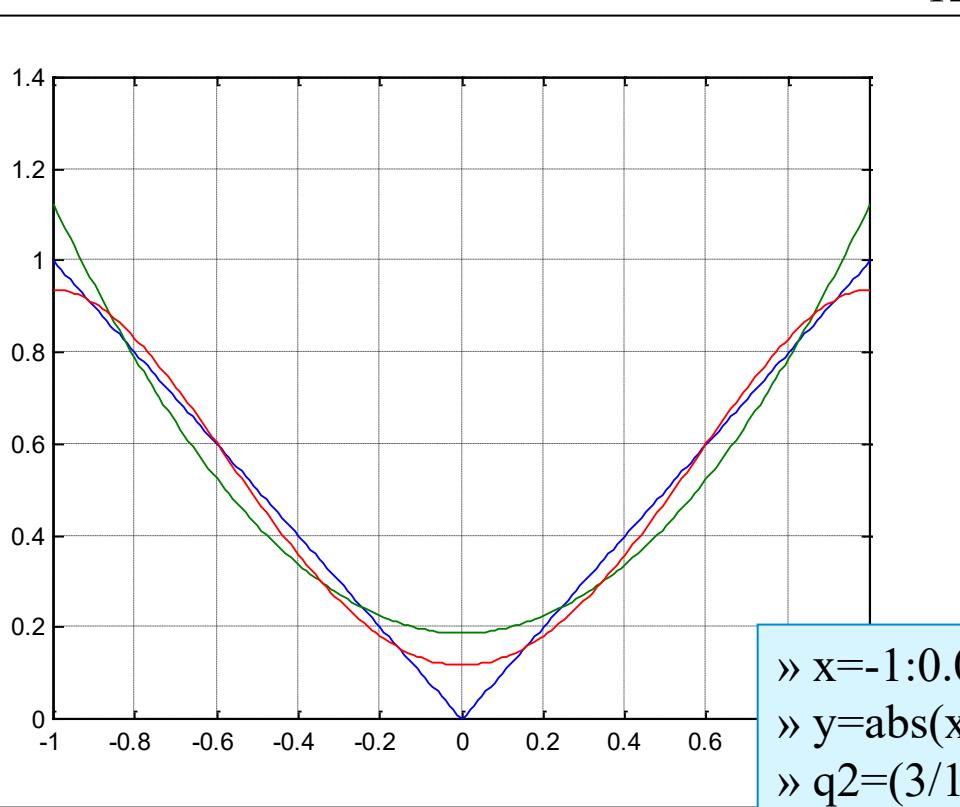
המשך דוגמא 1

אם נוסיף לדוגמא עוד שני פולינומיים בסיסיים

ונחפש את מקרוב הר"מ בתחום המרחב $U = \mathbb{R}_4[x]$

$$Q_4(x) = \frac{15}{128} + \frac{105}{64}x^2 - \frac{105}{128}x^4$$

אז המקרוב הוא



$f(x)$

$Q_2(x)$

$Q_4(x)$

```
» x=-1:0.01:1;
» y=abs(x);
» q2=(3/16)+(15/16).*x.*x;
» q4=(15/128)+(105/64).*x.*x-(105/128).*x.^4;
» plot(x,y,x,q2,x,q4);grid
```

דוגמא 2

כעת נמצא באמצעות בסיס אחר $\frac{1}{3}$ פולינום $(x) Q_2$ ממעלה ≥ 2 שהוא המקרב הטוב ביותר, מובן ריבועים מינימליים, לפונקציה $|x| f(x) = [-1,1]$.

פתרון:

הבסיס הנתון הוא בסיס אורתוגונלי ביחס למ"פ טביעה למרחב $C[-1,1]$ כי:

$$\langle p_0, p_1 \rangle = \langle 1, x \rangle = \int_{-1}^1 x dx = 0$$

$$\langle p_0, p_2 \rangle = \left\langle 1, x^2 - \frac{1}{3} \right\rangle = \int_{-1}^1 \left(x^2 - \frac{1}{3} \right) dx = 0$$

$$\langle p_1, p_2 \rangle = \left\langle x, x^2 - \frac{1}{3} \right\rangle = \int_{-1}^1 x \left(x^2 - \frac{1}{3} \right) dx = 0$$

$$Q_2(x) = c_0 + c_1 \cdot x + c_2 \cdot \left(x^2 - \frac{1}{3} \right)$$

אז, המקרב הטוב ביותר מובן ר"מ הוא מהצורה

כאשר המקדמים c_0, c_1, c_2 הם מקדמי פורייה בהתאם.

המשך דוגמא 2

נחשב את מקדמיה פורייה המתאימים

$$c_0 = \frac{\langle f, p_0 \rangle}{\langle p_0, p_0 \rangle} = \frac{\langle |x|, 1 \rangle}{\langle 1, 1 \rangle} = \frac{\int_{-1}^1 |x| dx}{\int_{-1}^1 1 dx} = \frac{1}{2}; \quad c_1 = \frac{\langle f, p_1 \rangle}{\langle p_1, p_1 \rangle} = \frac{\langle |x|, x \rangle}{\langle x, x \rangle} = \frac{\int_{-1}^1 |x| \cdot x dx}{\int_{-1}^1 x^2 dx} = 0;$$

$$c_2 = \frac{\langle f, p_2 \rangle}{\langle p_2, p_2 \rangle} = \frac{\langle |x|, x^2 - \frac{1}{3} \rangle}{\langle x^2 - \frac{1}{3}, x^2 - \frac{1}{3} \rangle} = \frac{\int_{-1}^1 |x| \cdot (x^2 - \frac{1}{3}) dx}{\int_{-1}^1 (x^2 - \frac{1}{3})^2 dx} = \frac{15}{16}$$

$$Q_2(x) = \frac{1}{2} p_0 + \frac{15}{16} p_2 = \frac{1}{2} \cdot 1 + \frac{15}{16} \cdot \left(x^2 - \frac{1}{3} \right) = \frac{3}{16} + \frac{15}{16} \cdot x^2$$

ומכאן

הערה: ה

פולינומי האורתוגונליים

 בקטע $[1, -1]$. נרחיב עליהם המשך.
נקראים פולינומי לזרנד

קירוב ריבועים מינימליים לפונקציה במא"פ $C[a,b]$

מסקנה:

יהי $[a,b]$ ממ"פ עם מ"פ טבעיות $V = C[a,b]$
עבור תת המרחב $U = \text{Span}\{\varphi_0(x), \varphi_1(x), \dots, \varphi_n(x)\} \subseteq C[a,b]$

האינטגרל $\int_a^b (f(x) - \sum_{k=0}^n c_k \cdot \varphi_k(x))^2 dx$ יהיה מינימי עבור
 $(Q_n(x) = \sum_{k=0}^n c_k \cdot \varphi_k(x)$ שהוא המקרב הטוב ביותר במובן ר"מ
לפונקציה $f(x) \in C[a,b]$. (כלומר, עם מקדמים c_k שם פתרון הממ"ל
הנורמלית המתאימה)

תרגילים

תרגיל 1:

א. מצאו $a \in \mathbb{R}$ כך שהקבוצה $\{p_0(x) = 1, p_1(x) = 1 + ax\}$ מהויה קבוצה

$$\langle f, g \rangle = \int_0^1 f(x)g(x) dx$$

ב. מצאו קבועים $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$ שעבורם האינטגרל $\int_0^1 (\sqrt{x} - \alpha - \beta(1 - 2x))^2 dx$ יהיה מינימלי.

תרגיל 2:

מצאו קבועים $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$ שעבורם האינטגרל $\int_0^4 (\sqrt{x} - \alpha - \beta(1 - 2x))^2 dx$ יהיה מינימלי.

פתרון תרגיל 1

א. מצאו $a \in \mathbb{R}$ כך שהקבוצה $\{p_0(x) = 1, p_1(x) = 1 + ax\}$ מהוות קבוצה

$$\langle f, g \rangle = \int_0^1 f(x)g(x) dx$$

ב. מצאו קבועים $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$ שעבורם האינטגרל $\int_0^1 (\sqrt{x} - \alpha - \beta(1 - 2x))^2 dx$ יהיה מינימלי.

פתרון:

א. הקבוצה $\{p_0(x), p_1(x)\}$ היא קבוצה א"ג אם $0 \langle p_0(x), p_1(x) \rangle = 0$

$$\langle p_0(x), p_1(x) \rangle = 0 \Leftrightarrow \langle 1, 1 + ax \rangle = 0 \Leftrightarrow \int_0^1 (1 + ax) dx = 0 \Leftrightarrow \left(x + a \cdot \frac{x^2}{2} \right) \Big|_0^1 = 0 \Leftrightarrow 1 + \frac{a}{2} = 0 \Leftrightarrow a = -2$$

מסקנה: הקבוצה $\{p_0(x) = 1, p_1(x) = 1 - 2x\}$ היא קבוצה א"ג ביחס למ"פ רציפה בקטע $[0, 1]$.

פתרון תרגיל 1, המשך

- ב. עבור $x \in [0, 1]$ ו- $p_0(x) = 1, p_1(x) = \sqrt{x}$
- לפי מסקנה קודמת, האינטגרל $\int_0^1 (\sqrt{x} - (\alpha + \beta(1 - 2x)))^2 dx$ הוא מינימלי כאשר $\alpha \cdot p_0(x) + \beta \cdot p_1(x) = \alpha \cdot 1 + \beta \cdot \sqrt{x}$ מינימלי לערך $Q_1(x) = \alpha + \beta\sqrt{x}$.
 - לפי סעיף א, $\{p_0(x), p_1(x)\}$ היא קבוצה א'ג ביחס למ"פ הנתונה בקטע $[0, 1]$. לכן, נוכל לחשב את המקדמים α, β באמצעות הנוסחה לחישוב מקדמי פוריה:

$$\alpha = \frac{\langle f, p_0 \rangle}{\langle p_0, p_0 \rangle} = \frac{\langle \sqrt{x}, 1 \rangle}{\langle 1, 1 \rangle} = \frac{\int_0^1 \sqrt{x} dx}{\int_0^1 1^2 dx} = \frac{\frac{2}{3} x \sqrt{x} \Big|_0^1}{x \Big|_0^1} = \frac{\frac{2}{3}}{1} = \frac{2}{3}$$

$$\beta = \frac{\langle f, p_1 \rangle}{\langle p_1, p_1 \rangle} = \frac{\langle \sqrt{x}, 1 - 2x \rangle}{\langle 1 - 2x, 1 - 2x \rangle} = \frac{\int_0^1 \sqrt{x}(1 - 2x) dx}{\int_0^1 (1 - 2x)^2 dx} = \frac{\frac{2}{3} x \sqrt{x} - \frac{4}{5} x^2 \sqrt{x} \Big|_0^1}{-\frac{1}{6} (1 - 2x)^3 \Big|_0^1} = \frac{-\frac{2}{15}}{\frac{1}{3}} = -\frac{2}{5}$$

$$Q_1(x) = \alpha \cdot p_0(x) + \beta \cdot p_1(x) = \frac{2}{3} - \frac{2}{5}(1 - 2x) = \frac{4}{5}x - \frac{4}{15}$$

פתרון תרגיל 2

מצאו קבועים $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$ שעבורם האינטגרל
 $\int_0^4 (\sqrt{x} - \alpha - \beta(1 - 2x))^2 dx$ יהיה מינימלי.

פתרון

כמו קודם ולפי מסקנה קודמת, האינטגרל $\int_0^4 (\sqrt{x} - (\alpha + \beta(1 - 2x)))^2 dx$ הוא מינימלי כאשר $(x) = \alpha \cdot p_0(x) + \beta \cdot p_1(x) = Q_1(x)$ הוא מקרב ר"מ לפונקציה $f(x) = \sqrt{x}$ בקטע $[0,4]$.

כאן, הקבוצה $\{p_0(x), p_1(x)\}$ אינה קבוצה א"ג ביחס למ"פ רציפה בקטע $[0,4]$.
לכן, חישוב המקדמים α, β יהיה באמצעות פתרון המ"ל הנורמלית:

$$\begin{pmatrix} \langle p_0, p_0 \rangle & \langle p_0, p_1 \rangle \\ \langle p_1, p_0 \rangle & \langle p_1, p_1 \rangle \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \langle f, p_0 \rangle \\ \langle f, p_1 \rangle \end{pmatrix}$$

פתרון תרגיל 2, המשך

▪ חישובי עזר ■

$$\langle p_0, p_0 \rangle = \langle 1, 1 \rangle = \int_0^4 1 dx = 4$$

$$\langle p_1, p_1 \rangle = \langle 1 - 2x, 1 - 2x \rangle = \int_0^4 (1 - 2x)^2 dx = -\frac{1}{6} (1 - 2x)^3 \Big|_0^4 = -\frac{1}{6} \overbrace{\left((-7)^3 - 1 \right)}^{-344} = \frac{172}{3}$$

$$\langle p_0, p_1 \rangle = \langle 1, 1 - 2x \rangle = \int_0^4 (1 - 2x) dx = (x - x^2) \Big|_0^4 = -12$$

$$\langle f, p_0 \rangle = \langle \sqrt{x}, 1 \rangle = \int_0^4 \sqrt{x} dx = \frac{2}{3} x \sqrt{x} \Big|_0^4 = \frac{2}{3} (4\sqrt{4} - 0) = \frac{16}{3}$$

$$\langle f, p_1 \rangle = \langle \sqrt{x}, 1 - 2x \rangle = \int_0^4 \sqrt{x} (1 - 2x) dx = \int_0^4 (\sqrt{x} - 2x\sqrt{x}) dx = \frac{2}{3} x \sqrt{x} - \frac{4}{5} x^2 \sqrt{x} \Big|_0^4 = \frac{2}{3} 4\sqrt{4} - \frac{4}{5} 4^2 \sqrt{4} = \frac{16}{3} - \frac{128}{5} = -\frac{304}{15}$$

$$\begin{pmatrix} 4 & -12 \\ -12 & \frac{172}{3} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{16}{3} \\ -\frac{304}{15} \end{pmatrix} \Rightarrow \alpha = \frac{11}{15}, \beta = -\frac{1}{5}$$

נמצא בממ"ל הנורמלית ונפתחו:

$$\Rightarrow Q_1(x) = \alpha \cdot p_0(x) + \beta \cdot p_1(x) = \frac{11}{15} - \frac{1}{5}(1 - 2x) = \frac{2}{5}x + \frac{8}{15}$$

מכאן

פוליבורמי לז'נدر ומערכות אורתוגונליות במרחב $\mathbb{R}_n[x]$

תכובות של פולינומיים אורתוגונליים

נזכיר מספר תכונות של פולינומיים אורתוגונליים מבנים 1:

תמונה 1: כל קבוצה אורתוגונלית של פולינומיים $\{p_k(x)\}_{k=0}^n$ שונים מ-0

היא קבוצה בת"ל ובפרט מהויה בסיס אורתוגונלי למרחב $\mathbb{R}_n[x]$.

בפרט, כל פולynom $q_n(x) \in \mathbb{R}_n[x]$ ניתן להציג ייחידה

$$(1) \quad q_n(x) = c_0 p_0 + c_1 p_1 + \dots + c_k p_k + \dots + c_n p_n$$

(מקדמי פורייה)

$$c_k = \frac{\langle q_n, p_k \rangle}{\langle p_k, p_k \rangle}$$

תמונה 2: אם $\{p_k(x)\}_{k=0}^n$ קבוצה אורתוגונלית של פולינומיים למרחב $\mathbb{R}_n[x]$

ו- $\langle p_n, q_m \rangle = 0$ פולynom כלשהו ממעלה $n < m$ או 0.

פולינומיים אורתוגונליים בקטע רציף

פולינומיים אורתוגונליים בקטע $[-1,1]$ לפי מכפלה טבעית ב

```
ממ"פ
```

 $C = V$

ידועים בספרות ונקראים בשם **פולינומי לוז'נדר**

כיוון שתכונת האורתוגונליות נשמרת אם כופלים פונקציות בסיסיות בקבועים, מתקבל לבצע "תיקון" של פולינומיים.

אנו נבצע **תיקון** כך **שהמקדם המוביל של הפולינום=1**

$$\tilde{p}_0(x) = 1$$

$$\tilde{p}_1(x) = x$$

$$\tilde{p}_2(x) = x^2 - \frac{1}{3}$$

$$\tilde{p}_3(x) = x^3 - \frac{3}{5}x$$

להלן ארבעת פולינומי לוז'נדר מתחוקנים ראשונים בקטע $[-1,1]$:

משפט בדבר יהס הנסיגה

בין פולינומים אורתוגונליים בקטע $[-1,1]$

הה קבוצה של פולינומים אורתוגונליים מתקנים, אזי

$$(1) \quad \tilde{p}_{n+1}(x) = (x - \alpha_n) \tilde{p}_n(x) - \beta_n \tilde{p}_{n-1}(x), \quad n \geq 1$$

$$\tilde{p}_0(x) = 1, \quad \tilde{p}_1(x) = x$$

עם תנאי התחלה :

והמקדמים:

$$(2) \quad \alpha_n = \frac{\langle x\tilde{p}_n, \tilde{p}_n \rangle}{\langle \tilde{p}_n, \tilde{p}_n \rangle} \quad \beta_n = \frac{\langle x\tilde{p}_n, \tilde{p}_{n-1} \rangle}{\langle \tilde{p}_{n-1}, \tilde{p}_{n-1} \rangle} = \frac{\langle \tilde{p}_n, \tilde{p}_n \rangle}{\langle \tilde{p}_{n-1}, \tilde{p}_{n-1} \rangle}$$

הוכחת המשפט

□ נתבונן בפולינום $x\tilde{P}_n(x)$ שהנו פולינום מתוקן ממעלה 1 + n ונציג אותו

$$(3) \quad x\tilde{P}_n(x) = \sum_{k=0}^{n+1} c_k \tilde{P}_k$$

: $\{\tilde{P}_k(x)\}_{k=0}^{n+1}$ צירוף לינארי של

מקדמי פורייה.

$$(4) \quad c_k = \frac{\langle x\tilde{P}_n, \tilde{P}_k \rangle}{\langle \tilde{P}_k, \tilde{P}_k \rangle}, \quad k = 0, 1, \dots, n+1$$

כאשר

ולכן (4) נותן להצגה השקולת הבאה:

$$(5) \quad \langle f \cdot g, h \rangle = \langle g, f \cdot h \rangle$$

□ נציג כי

$$(4a) \quad c_k = \frac{\langle \tilde{P}_n, x\tilde{P}_k \rangle}{\langle \tilde{P}_k, \tilde{P}_k \rangle}, \quad k = 0, 1, \dots, n+1$$

המשך הוכחת המשפט

◻ נעיר כי לכל $2 - n = k = 0, 1, \dots, n - 1$ הפולינום $x^k \tilde{P}_k(x)$ הוא פולינום מתוקן מעלה $\geq (n - 1)$. לכן, לפי תכונה (2) $\langle \tilde{P}_n, x^k \tilde{P}_k \rangle = 0$.

$$(6) \quad c_k = 0, \quad k = 0, 1, 2, \dots, n - 2$$

◻ מהצבת (6) ב- (3) קיבל

$$(3a) \quad x \tilde{P}_n(x) = c_{n-1} \tilde{P}_{n-1}(x) + c_n \tilde{P}_n(x) + c_{n+1} \tilde{P}_{n+1}(x)$$

◻ כעת נשווה מקדמים של x^{n+1} בין שני אגפי (3a) ונקבל:

(הסבר: $x \tilde{P}_n(x)$ הוא פולינום מתוקן והמקדם המוביל שלו, כלומר המקדם המבוקש = 1.)
באגף ימין, הגורם הרלוונטי בסכום הוא המחבר האחרון $c_{n+1} \tilde{P}_{n+1}(x)$
שהמקדם המוביל שלו הוא c_{n+1})

המשך הוכחת המשפט

□ נציב את תוצאה (7) בנוסחה (3a) ונקבל:

$$x\tilde{P}_n = c_{n-1}\tilde{P}_{n-1}(x) + c_n\tilde{P}_n(x) + \tilde{P}_{n+1}(x)$$

או באופן שקול:

$$(8) \quad \tilde{P}_{n+1}(x) = (x - c_n)\tilde{P}_n(x) - c_{n-1}\tilde{P}_{n-1}(x)$$

$$\beta_n = c_{n-1}, \quad \alpha_n = c_n$$

הצגה זו שקופה להצגה (1 ע"י ההצבה

.(4) ושימוש בנוסחאות



הערה להוכחת המשפט

□ על מנת להוכיח את ההצעה השנייה עבור β_n מספיק לנמק מדו"ע
(9) $\langle \tilde{P}_n, x\tilde{P}_{n-1} \rangle = \langle \tilde{P}_n, \tilde{P}_n \rangle = \langle \tilde{P}_n, \tilde{P}_n \rangle$

□ המשוואה (9) שcola ל- $\langle \tilde{P}_n, \tilde{P}_n \rangle - \langle \tilde{P}_n, x\tilde{P}_{n-1} \rangle = 0$ שממנה נובע

$$(9a) \quad \langle \tilde{P}_n, \tilde{P}_n - x\tilde{P}_{n-1} \rangle = 0$$

נכונות המשוואה (9a) נובעת מתכונה (2) מקודם ובשל העובדה
כי $\tilde{P}_n - x\tilde{P}_{n-1}$ הוא פולינום ממעלה $\geq 1 - n$.

מעבר מקטע $[a, b]$ לקטע $[1-, 1]$

על מנת לעבור לקטע $[a, b]$ קלשא נבצע את הטרנספורמציה הלינארית הבאה:

$$z = \frac{b-a}{2}x + \frac{b+a}{2} \Leftrightarrow x = \frac{2}{b-a}z - \frac{b+a}{b-a}$$

באמצעות נוסחה זו ניתן לבנות פולינומיים אורתוגונליים בקטע $[a, b]$ לפי מ"פ טבעיות . $\langle f, g \rangle = \int_a^b f(x)g(x)dx$

דוגמה: נבחר $[a, b] = [0, 1]$ ונקבל (ע"י נוסחת המעבר: $x = 2z - 1$)

$[-1, 1]$	$[0, 1]$	<i>normalized</i> $[0, 1]$
$\tilde{p}_0(x) = 1$	$p_0(z) = 1$	$\tilde{p}_0(z) = 1$
$\tilde{p}_1(x) = x$	$p_1(z) = 2z - 1$	$\tilde{p}_1(z) = z - \frac{1}{2}$
$\tilde{p}_2(x) = x^2 - \frac{1}{3}$	$p_2(z) = (2z - 1)^2 - \frac{1}{3}$	$\tilde{p}_2(z) = z^2 - z + \frac{1}{6}$
$\tilde{p}_3(x) = x^3 - \frac{3}{5}x$	$p_3(z) = (2z - 1)^3 - \frac{3}{5}(2z - 1)$	$\tilde{p}_3(z) = z^3 - \frac{3}{2}z^2 + \frac{3}{5}z - \frac{1}{20}$

תרגיל 1

מצאו פולינום $Q_2(x)$ שהוא המקרב הטוב ביותר במובן הריבועים המינימליים לפונקציה $f(x) = \frac{1}{x}$ בקטע $[1, 2]$.

פתרון:

נחפש פולינום מהצורה $Q_2(x) = c_0 \tilde{p}_0(x) + c_1 \tilde{p}_1(x) + c_2 \tilde{p}_2(x)$ כאשר $(\tilde{p}_0(x), \tilde{p}_1(x), \tilde{p}_2(x))$ פולינומים בסיסיים אורתוגונליים.

(אפשר ל取ת כל קבוצה בסיסית ב- $\mathbb{R}_2[x]$. אנחנו לוקחים קבוצה בסיסית אורתוגונלית כדי שמערכת המשוואות הנורמליות המתאימה תהיה אלכסונית וניהן יהיה לחשב את c_0, c_1, c_2 באמצעות מקדמים פורייה.)

פתרון תרגיל 1, המשך

נוסחת המעבר מהקטע $[a,b] = [1,2]$ לקטע $[-1,1]$ היא:
נמיר את שלושת פולינומי לז'נדר בהתאם

$[-1,1]$	$[1,2]$	<i>Normalized in $[1,2]$</i>
$\tilde{p}_0(x) = 1$	$p_0(z) = 1$	$\tilde{p}_0(z) = 1$
$\tilde{p}_1(x) = x$	$p_1(z) = 2z - 3$	$\tilde{p}_1(z) = z - \frac{3}{2}$
$\tilde{p}_2(x) = x^2 - \frac{1}{3}$	$p_2(z) = (2z - 3)^2 - \frac{1}{3} = 4z^2 - 12z + \frac{26}{3}$	$\tilde{p}_2(z) = z^2 - 3z + \frac{13}{6}$

פתרון תרגיל 1, המשך

עבור קבוצת פולינומי לז'נדר המתוקנים והאורותוגונליים בקטע [1,2] המkrab hetob biyoter b'movon ribouim minimalim hino:

$$Q_2(x) = c_0 \tilde{p}_0(x) + c_1 \tilde{p}_1(x) + c_2 \tilde{p}_2(x)$$

כאשר המקדמים c_0, c_1, c_2 הם מקדמי פורייה הנתונים ע"י

$$c_k = \frac{\langle f, \tilde{p}_k \rangle}{\langle \tilde{p}_k, \tilde{p}_k \rangle}, \quad k = 0, 1, 2$$

$$\langle \tilde{p}_k, \tilde{p}_k \rangle = \int_1^2 \tilde{p}_k^2(x) dx, \quad \langle f, \tilde{p}_k \rangle = \int_1^2 f(x) \cdot \tilde{p}_k(x) dx$$

פתרון תרגיל 1, המשך

чисובי עזר:

$$\langle f, \tilde{p}_0 \rangle = \int_1^2 f(x) \tilde{p}_0(x) dx = \int_1^2 \frac{1}{x} dx = \ln 2$$

$$\langle f, \tilde{p}_1 \rangle = \int_1^2 f(x) \tilde{p}_1(x) dx = \int_1^2 \frac{1}{x} \left(x - \frac{3}{2} \right) dx = \int_1^2 \left(1 - \frac{3}{2x} \right) dx = 1 - \frac{3}{2} \ln 2$$

$$\langle f, \tilde{p}_2 \rangle = \int_1^2 f(x) \tilde{p}_2(x) dx = \int_1^2 \frac{1}{x} \left(x^2 - 3x + \frac{13}{6} \right) dx = \int_1^2 \left(x - 3 + \frac{13}{6x} \right) dx = \frac{13}{6} \ln 2 - \frac{3}{2}$$

$$\langle \tilde{p}_0, \tilde{p}_0 \rangle = \int_1^2 \tilde{p}_0^2(x) dx = \int_1^2 1 dx = x \Big|_1^2 = 1$$

$$\langle \tilde{p}_1, \tilde{p}_1 \rangle = \int_1^2 \tilde{p}_1^2(x) dx = \int_1^2 \left(x - \frac{3}{2} \right)^2 dx = \int_1^2 \left(x^2 - 3x + \frac{9}{4} \right) dx = \frac{1}{12}$$

$$\langle \tilde{p}_2, \tilde{p}_2 \rangle = \int_1^2 \tilde{p}_2^2(x) dx = \int_1^2 \left(x^2 - 3x + \frac{13}{6} \right)^2 dx = \int_1^2 \left(x^4 - 6x^3 + \frac{40x^2}{3} - 13x + \frac{169}{36} \right) dx = \frac{1}{180}$$

פתרון תרגיל 1, המשך

$$c_0 = \frac{\langle f, \tilde{p}_0 \rangle}{\langle \tilde{p}_0, \tilde{p}_0 \rangle} = \frac{\ln 2}{1} = \ln 2$$

$$c_1 = \frac{\langle f, \tilde{p}_1 \rangle}{\langle \tilde{p}_1, \tilde{p}_1 \rangle} = \frac{1 - \frac{3}{2} \ln 2}{\frac{1}{12}} = 6(2 - 3 \ln 2)$$

$$c_2 = \frac{\langle f, \tilde{p}_2 \rangle}{\langle \tilde{p}_2, \tilde{p}_2 \rangle} = \frac{\frac{13}{6} \ln 2 - \frac{3}{2}}{\frac{1}{180}} = 30(13 \ln 2 - 9)$$

מחישובי העזר נקבל:

ולכן המקرب הטוב יותר (במובן ריבועים מינימליים) לפי מ"פ רציפה
בקטע $[1,2]$ לפונקציה $f(x) = \frac{1}{x}$ הוא:

$$\begin{aligned} Q_2(x) &= c_0 \tilde{p}_0(x) + c_1 \tilde{p}_1(x) + c_2 \tilde{p}_2(x) = \\ &= \ln 2 \cdot 1 + 6(2 - 3 \ln 2) \cdot \left(x - \frac{3}{2} \right) + 30(13 \ln 2 - 9) \cdot \left(x^2 - 3x + \frac{13}{6} \right) \end{aligned}$$

תרגיל 2

יהי $(x) Q_3 = e^{x^2}$ פולינום ממעלה ≥ 3 המהווה את מקרב הר"מ לפונקציה לפि מ"פ רציפה בקטע $[1, -1]$. הוכיחו כי $(x) Q_3$ ממעלה 2 לכל היותר.

פתרון

למעשה עליינו להראות כי המקדם של x^3 במרקם הפולינומיAli $(x) Q_3$ שווה ל-0.

אם נחשב את המקבב באמצעות בסיס $\{x\}$ המתאים (שהוא בסיס א"ג ל-

$$\left\{ \tilde{p}_0(x) = 1 ; \quad \tilde{p}_1(x) = x ; \quad \tilde{p}_2(x) = x^2 - \frac{1}{3} ; \quad \tilde{p}_3(x) = x^3 - \frac{3}{5}x \right\} \text{ (}$$

לפי מ"פ רציפה בקטע $[1, -1]$)

$$Q_3(x) = c_0 \cdot \tilde{p}_0(x) + c_1 \cdot \tilde{p}_1(x) + c_2 \cdot \tilde{p}_2(x) + c_3 \cdot \tilde{p}_3(x)$$

אשר גורר כי המקדם של x^3 יהיה למעשה מקדם פורייה c_3 ואכן מתקיים

$$c_3 = \frac{\langle f, \tilde{p}_3 \rangle}{\langle \tilde{p}_3, \tilde{p}_3 \rangle} = 0$$

(נובע מכך שה- $f(x)$ פונקציה זוגית ו- $(x) \tilde{p}_3$ פולינום אי זוגי ולכן המכפלה אי-זוגית. קטע האינטגרציה הוא סימטרי ולכן $0 = \int_{-1}^1 f(x) \cdot \tilde{p}_3(x) dx$.

מקרה פרטי 2:

קירוב ריבועים מינימליים

לפונקציה במא"פ האוקלידי \mathbb{R}^N

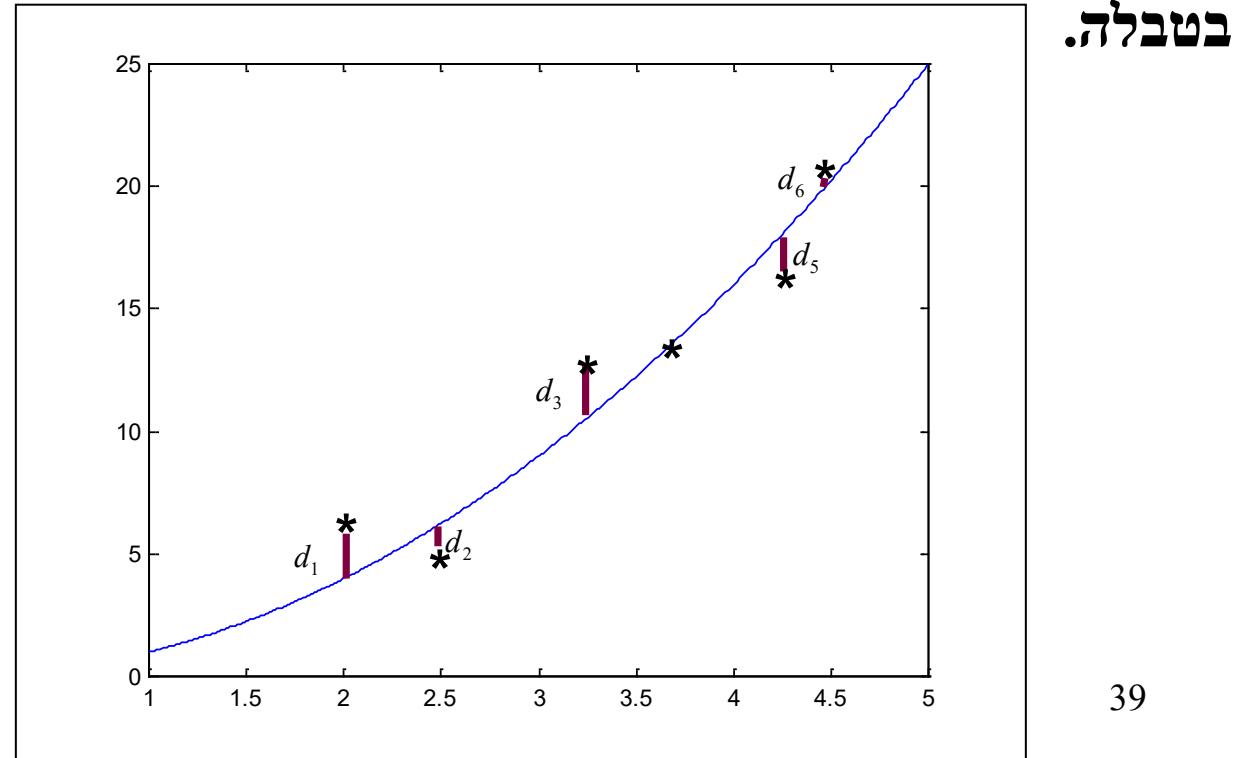
(מקרה דיסקרטי)

הקדמה

נניח כי נתונה פונקציה $y = f(x)$ באמצעות טבלה (ייצוג דיסקרטי) של N נקודות במשור $(x_1, y_1), (x_2, y_2), \dots, (x_N, y_N)$.

זה עשוי להיות כתוצאה של מדידה (ואז $f(x)$ לא דוקא שיכת למרחב $C[a,b]$ ולכן הגישה הקודמת לא מתאימה) או מהגדלה מלאכותית של טבלה ערכים עבור $f(x)$ אשר נתונה בצורה מפורשת, כולל במקרה של $f(x) \in C[a,b]$.

נרצה למצוא את המקרב הטוב ביותר $Q(x)$ אשר עובר בסמוך לכל הנקודות בטבלה.



הקדמה, המשך

□ נסמן ב- d_i את המרחק האנכי בין הנקודה בטבלה (y_i, x) לעקומה המקורבת, כמו צוין באIOR הקודם. מיציאת המkrab האופטימלי $(x) Q(x)$ יכולה להתבצע בנורמות שונות ועבור כל אחת יתקבל פתרון אחר לבעה.

□ **לפי גורמה 1**, נחפש מkrab $(x) Q(x)$ שעבורו

$$\sum_{i=1}^N |d_i| = \sum_{i=1}^N |y_i - Q(x_i)| \rightarrow \min$$

□ **לפי גורמה ∞** , נחפש מkrab (x) (הנקרא מkrab **min-max**) שעבורו

$$\max_{1 \leq i \leq N} |d_i| = \max_{1 \leq i \leq N} |y_i - Q(x_i)| \rightarrow \min$$

□ **לפי גורמה 2**, נחפש מkrab $(x) Q(x)$ שעבורו

$$\sum_{i=1}^N d_i^2 = \sum_{i=1}^N (y_i - Q(x_i))^2 \rightarrow \min$$

קירוב המתקיים בגישה זו נקרא **קירוב ריבועים מינימליים** (גורמה 2).

המרחב \mathbb{R}^N הוא ממ"פ ביחס למ"פ אוקלידית $\sum_{k=1}^N x_k \cdot y_k = \langle x, y \rangle$ שמאגדירה את גורמה 2 בממ"פ זה, ולכן ניתן למצוא את הפתרון לבעה באמצעות המקרה הכללי שראינו קודם.

קירוב ריבועים מינימליים לפונקציה בממ"פ \mathbb{R}^N

יהי $y = f(x)$ הממ"פ האוקלידי עם מכפלת סקלרית ותהי $(x_1, y_1), (x_2, y_2), \dots, (x_N, y_N)$ פונקציה הנתונה באמצעות טבלת ערכים

אזי מקרב ריבועים מינימליים (ר"מ) לפונקציה נתונה $f(x)$ מחת המרחב
 $U = Span\{\varphi_0(x), \varphi_1(x), \dots, \varphi_m(x)\}$

$$Q_m(x) = \sum_{k=0}^m c_k \cdot \varphi_k(x)$$

כאשר המקדמים c_k הם פתרון מערכת המשוואות הנורמלית המתאימה.

$$\begin{bmatrix} \langle \varphi_0, \varphi_0 \rangle & \langle \varphi_1, \varphi_0 \rangle & \dots & \langle \varphi_m, \varphi_0 \rangle \\ \langle \varphi_0, \varphi_1 \rangle & \langle \varphi_1, \varphi_1 \rangle & \dots & \langle \varphi_m, \varphi_1 \rangle \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \langle \varphi_0, \varphi_m \rangle & \langle \varphi_1, \varphi_m \rangle & \dots & \langle \varphi_m, \varphi_m \rangle \end{bmatrix} \begin{bmatrix} c_0 \\ c_1 \\ \vdots \\ c_m \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \langle y, \varphi_0 \rangle \\ \langle y, \varphi_1 \rangle \\ \vdots \\ \langle y, \varphi_m \rangle \end{bmatrix}$$

$$\langle f, g \rangle = \sum_{k=1}^N f(x_k) \cdot g(x_k)$$

קירוב ריבועים מינימליים לפונקציה בממ"פ \mathbb{R}^N

יצוג מפורש של הממ"ל הנורמלית למקהה הדיסקרטי

$$\begin{bmatrix} \sum_{k=1}^N \varphi_0(x_k) \varphi_0(x_k) & \sum_{k=1}^N \varphi_1(x_k) \varphi_0(x_k) & \dots & \sum_{k=1}^N \varphi_m(x_k) \varphi_0(x_k) \\ \sum_{k=1}^N \varphi_0(x_k) \varphi_1(x_k) & \sum_{k=1}^N \varphi_1(x_k) \varphi_1(x_k) & \cdots & \sum_{k=1}^N \varphi_m(x_k) \varphi_1(x_k) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \sum_{k=1}^N \varphi_0(x_k) \varphi_m(x_k) & \sum_{k=1}^N \varphi_1(x_k) \varphi_m(x_k) & \cdots & \sum_{k=1}^N \varphi_m(x_k) \varphi_m(x_k) \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} c_0 \\ c_1 \\ \vdots \\ \vdots \\ c_m \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sum_{k=1}^N y_k \varphi_0(x_k) \\ \sum_{k=1}^N y_k \varphi_1(x_k) \\ \vdots \\ \vdots \\ \sum_{k=1}^N y_k \varphi_m(x_k) \end{bmatrix}$$

הערה:

על הממשיים יש סימטריה של המ"פ $\langle f, g \rangle = \langle g, f \rangle$ ולכן מטריצת המקדמים היא מטריצה סימטרית.

קיום ויחידות של פתרון למערכת המשוואות הנורמליות

ניתן להוכיח כי בהינתן קבוצה נקודות $\{x_k\}_{k=1}^N$ עם $N < m$ (N - מספר הנקודות, $1 + m = \dim U$)

از מטריצת המקדמים של מערכת המשוואות הנורמלית המתאימה הנה סימטרית ומוגדרת חיובית ולכן למערכת המשוואות הנורמלית שהגדreno קיים פתרון יחיד.

הערה: עבור מקור פולינומיAli $Q_n(x) \in \mathbb{R}_n[x]$ נדרש $n < N$

דוגמא

($N=5$)

x	-2	-1	0	1	2
y	2	1	1	1	2

מצאו מקרב פולינומיAli ($Q_2(x)$) עבר הטבלה

פתרון

במקרה זה הקבוצה הבסיסית לא נתונה, אולם ניתן取 לחת בסיס כלשהו למרחיב הפולינומים ממעלה ≥ 2 , למשל הבסיס הסטנדרטי $\{p_0(x) = 1, p_1(x) = x, p_2(x) = x^2\}$

נמצא מקרב ריבועים מינימליים מהצורה: $Q_2(x) = c_0 + c_1 \cdot x + c_2 \cdot x^2$

כאשר המקדמים c_0, c_1, c_2 הם פתרון הממ"ל הנורמלית המתאימה:

$$\begin{pmatrix} \langle p_0, p_0 \rangle & \langle p_0, p_1 \rangle & \langle p_0, p_2 \rangle \\ \langle p_1, p_0 \rangle & \langle p_1, p_1 \rangle & \langle p_1, p_2 \rangle \\ \langle p_2, p_0 \rangle & \langle p_2, p_1 \rangle & \langle p_2, p_2 \rangle \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_0 \\ c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \langle y, p_0 \rangle \\ \langle y, p_1 \rangle \\ \langle y, p_2 \rangle \end{pmatrix}$$

המשך דוגמא

עבור הבסיס הסטנדרטי שבחרנו נקבל:

x	-2	-1	0	1	2
y	2	1	1	1	2
p_0	1	1	1	1	1
p_1	-2	-1	0	1	2
p_2	4	1	0	1	4

$$\begin{aligned}
 \langle p_0, p_0 \rangle &= 5 \\
 \langle p_0, p_1 \rangle &= \langle p_1, p_0 \rangle = 0 \\
 \Rightarrow \langle p_0, p_2 \rangle &= \langle p_2, p_0 \rangle = 10 \\
 \langle p_1, p_1 \rangle &= 10 \\
 \langle p_1, p_2 \rangle &= \langle p_2, p_1 \rangle = 0 \\
 \langle p_2, p_2 \rangle &= 34 \\
 \langle y, p_0 \rangle &= 7 \\
 \langle y, p_1 \rangle &= 0 \\
 \langle y, p_2 \rangle &= 18
 \end{aligned}$$

המשך דוגמא

נzieב ונפתר אט מערכת המשוואות הנורמלית שמתקבלה:

$$\begin{bmatrix} 5 & 0 & 10 \\ 0 & 10 & 0 \\ 10 & 0 & 34 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} c_0 \\ c_1 \\ c_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 7 \\ 0 \\ 18 \end{bmatrix} \Rightarrow c_1 = 0, \quad c_2 = \frac{2}{7}, \quad c_0 = \frac{29}{35}$$

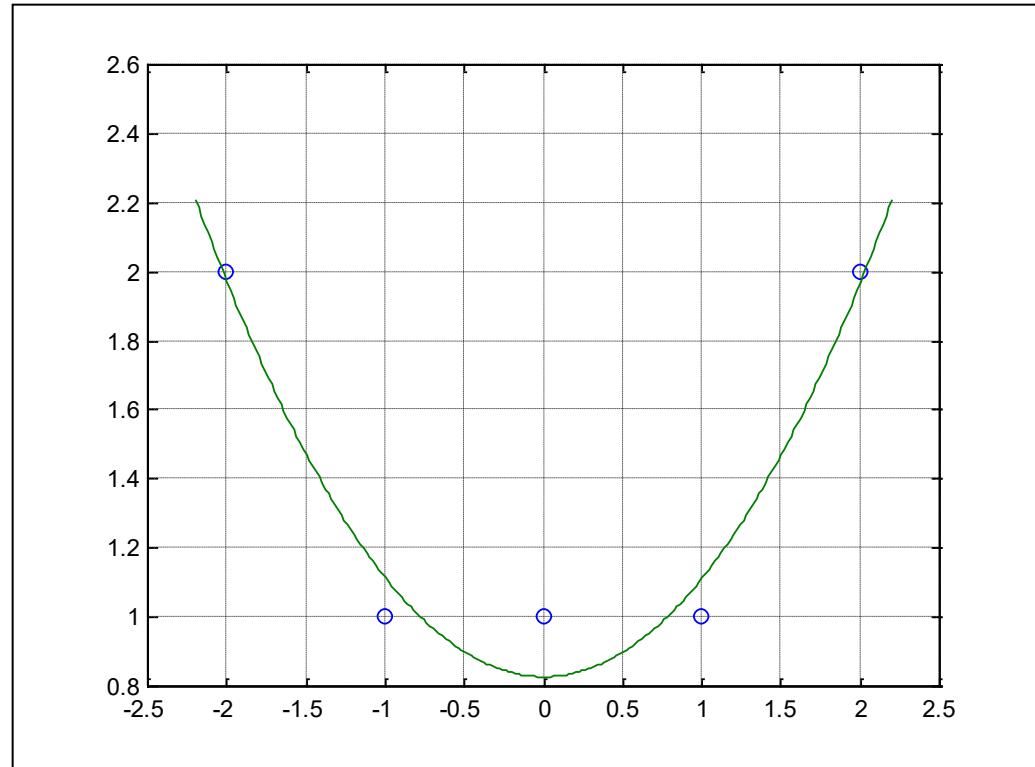
ולכן המקרב המבוקש הנו:

$$Q_2(x) = \frac{29}{35} + \frac{2}{7}x^2$$

המשך דוגמא

```
» x=[-2 -1 0 1 2];  
» y=[2 1 1 1 2];  
» p=polyfit(x,y,2);  
» xx=-2.2:0.02:2.2;  
» yy=polyval(p,xx);  
» plot(x,y,'o',xx,yy);grid
```

היבט גיאומטרי:



המשך דוגמא

הערות ל- matlab
P=Polyfit(x,y,2)*
מגדיר את וקטור המקדמים של הפולינום p ממעלה 2 ≥ שהוא המקרב הטוב ביותר ביוורן מינימליים

x	
y	

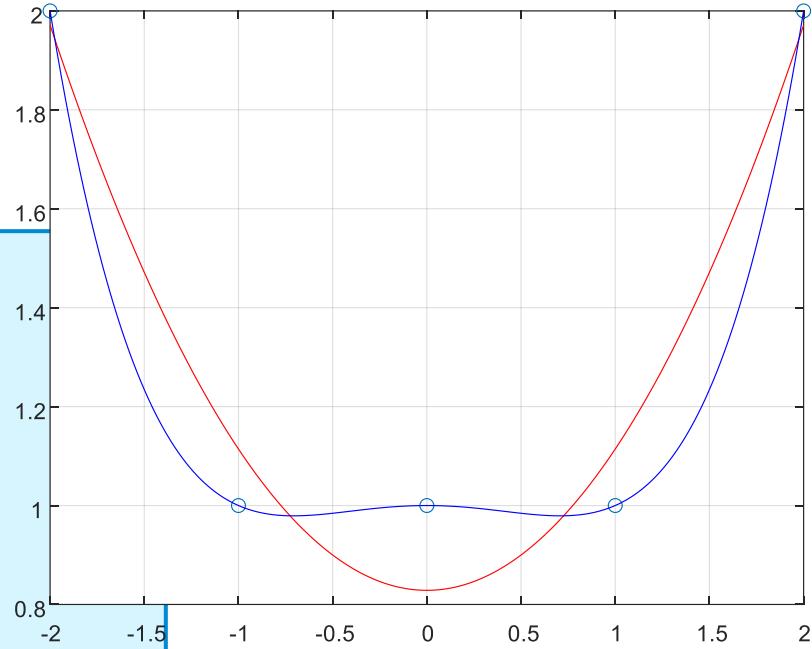
המתאים לטבלה

Polyval(p,xx) * מчисב את ערך הפולינום p בנקודה xx .

הרחבת הדוגמא

היבט גיאומטרי עבור מקרים מסדר $n=2,4$:

```
» x=[-2 -1 0 1 2];
» y=[2 1 1 1 2];
» p2=polyfit(x,y,2);
» p4=polyfit(x,y,4);
» xx=-2:0.02:2;
» yy2=polyval(p2,xx);
» yy4=polyval(p4,xx);
» plot(x,y,'o',xx,yy2,'r',xx,yy4,'b');grid
```



דוגמא נוספת לפולינומיים אורתוגונליים

x	-2	-1	0	1	2
y	2	1	1	1	2

מצאנו קודם מקדים לטבלה

עבור הפונקציות הבסיסיות $x^2, x, 1$

כעת נתבונן שוב באותו קבוצה נק', והפעם נבחר $2 - x^2$, ונראה תחילה שהוא בסיס אורתוגונלי ביחס לנקודות $\{x_k\}_{k=1}^5$:

x	-2	-1	0	1	2
y	2	1	1	1	2
φ_0	1	1	1	1	1
φ_1	-2	-1	0	1	2
φ_2	2	-1	-2	-1	2

$$\langle \varphi_0, \varphi_1 \rangle = \langle \varphi_1, \varphi_0 \rangle = 1 \cdot (-2) + 1 \cdot (-1) + 1 \cdot 0 + 1 \cdot 1 + 1 \cdot 2 = 0$$

$$\langle \varphi_0, \varphi_2 \rangle = \langle \varphi_2, \varphi_0 \rangle = 1 \cdot 2 + 1 \cdot (-1) + 1 \cdot (-2) + 1 \cdot (-1) + 1 \cdot 2 = 0$$

$$\langle \varphi_1, \varphi_2 \rangle = \langle \varphi_2, \varphi_1 \rangle = (-2) \cdot 2 + (-1) \cdot (-1) + 0 \cdot (-2) + 1 \cdot (-1) + 2 \cdot 2 = 0$$

המשך דוגמא

כזכור, כאשר הפונקציות הבסיסיות הן אורתוגונליות מתקבלת מערכת אלכסונית:

$$\begin{bmatrix} \langle \varphi_0, \varphi_0 \rangle & & \\ & \bigcirc & \\ & & \langle \varphi_1, \varphi_1 \rangle & \\ & & & \bigcirc \\ & & & & \langle \varphi_2, \varphi_2 \rangle \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} c_0 \\ c_1 \\ c_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \langle y, \varphi_0 \rangle \\ \langle y, \varphi_1 \rangle \\ \langle y, \varphi_2 \rangle \end{bmatrix}$$

$$c_0 = \frac{\langle y, \varphi_0 \rangle}{\langle \varphi_0, \varphi_0 \rangle}$$

$$c_1 = \frac{\langle y, \varphi_1 \rangle}{\langle \varphi_1, \varphi_1 \rangle}$$

$$c_2 = \frac{\langle y, \varphi_2 \rangle}{\langle \varphi_2, \varphi_2 \rangle}$$

שפתרונה הוא מקדמי פורייה:

והקירוב הנדרש יהיה:

$$Q_2(x) = c_0 \cdot 1 + c_1 \cdot x + c_2 \cdot (x^2 - 2)$$

המשך דוגמא

בדוגמא זו מתקיים:

$$c_0 = \frac{\langle y, \varphi_0 \rangle}{\langle \varphi_0, \varphi_0 \rangle} = \frac{2+1+1+1+2}{1+1+1+1+1} = \frac{7}{5}$$

$$c_1 = \frac{\langle y, \varphi_1 \rangle}{\langle \varphi_1, \varphi_1 \rangle} = \frac{-4-1+0+1+4}{4+1+0+1+4} = 0$$

$$c_2 = \frac{\langle y, \varphi_2 \rangle}{\langle \varphi_2, \varphi_2 \rangle} = \frac{4-1-2-1+4}{4+1+4+1+4} = \frac{4}{14} = \frac{2}{7}$$

ולכן נקבל

$$Q(x) = \frac{7}{5} + \frac{2}{7}(x^2 - 2) = \frac{29}{35} + \frac{2}{7}x^2$$

יחס הבסיגה של פולינומיים אורתוגונליים:

המקרה הדיסקרטי

נוכל להגיד קבוצה פולינומיים אורתוגונליים $\{\tilde{p}_k(x)\}_{k=1}^{\infty}$ ביחס למכפלה פנימית דיסקרטית על הנקודות $\{x_k\}_{k=1}^N$ באופן הרקורסיבי הבא:

$$\tilde{p}_{n+1}(x) = (x - \alpha_n) \tilde{p}_n(x) - \beta_n \tilde{p}_{n-1}(x), \quad n \geq 1$$

$$\tilde{p}_0(x) = 1,$$

$$\tilde{p}_1(x) = x - \alpha_0, \quad \alpha_0 = \frac{\sum_{k=1}^N x_k}{N}$$

עם תנאי ההתחלה

והמקדמים:

$$\alpha_n = \frac{\langle x\tilde{p}_n, \tilde{p}_n \rangle}{\langle \tilde{p}_n, \tilde{p}_n \rangle} \quad \beta_n = \frac{\langle x\tilde{p}_n, \tilde{p}_{n-1} \rangle}{\langle \tilde{p}_{n-1}, \tilde{p}_{n-1} \rangle} = \frac{\langle \tilde{p}_n, \tilde{p}_n \rangle}{\langle \tilde{p}_{n-1}, \tilde{p}_{n-1} \rangle}$$

פולינומיים אורתוגונליים-מקרה דיסקרטי, הערכה

קבוצת הפולינומיים האורתוגונליים $\{\tilde{p}_k(x)\}_{k=0}^n$ שבונים עבור הטבלה $\{(x_k, y_k)\}_{k=1}^N$ תלואה רק בנקודות $\{x_k\}_{k=1}^N$ ולא בערכי הפונקציה בנקודות אלו.

לדוגמא:

קבוצת הפולינומיים האורתוגונליים שנבנה עבור הטבלה

x	-2	-1	0	1	2
y	2	1	1	1	2

לא תהיה שונה מזו שנבנה עבור הטבלה

x	-2	-1	0	1	2
y	4	8	4	8	4

בנייה פולינומיים אורתוגונליים: דוגמא

x	-2	-1	0	1	2
y	2	1	1	1	2

נתונה הטבלה

1. מצאו שלושה פולינומיים אורתוגונליים ביחס קב' הנקודות הנ"ל.
2. חשבו בעזרת פולינומיים אלה את הפולינום $(x)_2 \tilde{Q}_2$ שהוא המקרב הטוב ביותר ליטלה במובן הריבועים המינימליים.

פתרון הדוגמא

$$\tilde{p}_0(x) = 1$$

$$\tilde{p}_1(x) = x - \alpha_0 \quad \alpha_0 = \frac{\sum_{k=1}^5 x_k}{5} = \frac{-2 - 1 + 0 + 1 + 2}{5} = 0 \Rightarrow \boxed{\tilde{p}_1(x) = x}$$

$$\tilde{p}_2(x) = (x - \alpha_1) \tilde{p}_1(x) - \beta_1 \tilde{p}_0(x)$$

$$\alpha_1 = \frac{\langle x\tilde{p}_1, \tilde{p}_1 \rangle}{\langle \tilde{p}_1, \tilde{p}_1 \rangle} = \frac{\sum_{k=1}^5 x_k \tilde{p}_1^2(x_k)}{\sum_{k=1}^5 \tilde{p}_1^2(x_k)} = \frac{\sum_{k=1}^5 x_k^3}{\sum_{k=1}^5 x_k^2} = \frac{-8 - 1 + 0 + 1 + 8}{4 + 1 + 0 + 1 + 4} = 0$$

$$\beta_1 = \frac{\langle \tilde{p}_1, \tilde{p}_1 \rangle}{\langle \tilde{p}_0, \tilde{p}_0 \rangle} = \frac{\sum_{k=1}^5 x_k^2}{N} = \frac{4 + 1 + 0 + 1 + 4}{5} = 2$$

$$\boxed{\tilde{p}_2(x) = x^2 - 2}$$

פתרון הדוגמא, המשך

קיבלנו, אם כן את קבוצת הפולינומים $\{\tilde{p}_0(x) \equiv 1, \tilde{p}_1(x) = x, \tilde{p}_2(x) = x^2 - 2\}$.
המהויה קבוצה אורתוגונלית ביחס ל_kv{p_k}_{k=1}^5 קבוצת הנקודות הנתונה בטבלה.

המקרה הטוב ביותר, עבור קבוצת פונקציות בסיסיות אורתוגונליות (בקרה
זה הפולינומים האורתוגונליים שבנו) הוא מהצורה

$$\tilde{Q}_2(x) = \sum_{k=0}^2 c_k \cdot \tilde{p}_k(x) = c_0 \cdot 1 + c_1 \cdot x + c_2 \cdot (x^2 - 2)$$

מקדמי פורייה.

$$c_k = \left\langle \frac{y}{\tilde{p}_k}, \tilde{p}_k \right\rangle, \quad k = 0, 1, 2$$

כאשר

פתרון הדוגמא, המשך

x	-2	-1	0	1	2
y	2	1	1	1	2
\tilde{p}_0	1	1	1	1	1
\tilde{p}_1	-2	-1	0	1	2
\tilde{p}_2	2	-1	-2	-1	2

בננה את הטבלה המתאימה לבעה:

$$c_0 = \frac{\langle y, \tilde{p}_0 \rangle}{\langle \tilde{p}_0, \tilde{p}_0 \rangle} = \frac{2+1+1+1+2}{1+1+1+1+1} = \frac{7}{5}$$

$$c_1 = \frac{\langle y, \tilde{p}_1 \rangle}{\langle \tilde{p}_1, \tilde{p}_1 \rangle} = \frac{-4-1+0+1+4}{4+1+0+1+4} = 0$$

$$c_2 = \frac{\langle y, \tilde{p}_2 \rangle}{\langle \tilde{p}_2, \tilde{p}_2 \rangle} = \frac{4-1-2-1+4}{4+1+4+1+4} = \frac{2}{7}$$



$$Q_2(x) = \frac{7}{5} + \frac{2}{7}(x^2 - 2) = \frac{29}{35} + \frac{2}{7}x^2$$

תרגיל

נתונה קבוצת הנקודות $\{x_1 = -2, x_2 = -1, x_3 = 0, x_4 = 1\}$

א. מצאו $a, b, c \in \mathbb{R}$ כך שהקבוצה

$$\{p_0(x) = 1, p_1(x) = x - a, p_2(x) = x^2 + bx + c\}$$

זהו קבוצה אורתוגונלית ביחס לקבוצת הנקודות הנתונה.

ב. באמצעות הקבוצה הא"ג שמתΚבלת בסעיף קודם, מצאו את המkrab הטוב ביותר במובן ר"מ לפונקציה $f(x) = y$ הנתונה באמצעות הטבלה הבאה:

x	-2	-1	0	1
y	-2	4	3	-5