

4 - Interpolációs eljárások

Az interpoláció lényege

Legyenek

x_0, x_1, \dots, x_n különböző alappontok,

y_0, y_1, \dots, y_n függvény értékek (általában : $y_i = f(x_i)$)

Olyan $P_n \in \mathcal{P}_n$ (max n. fokú) polinomot keresünk, melyre

$P_n(x_i) = y_i$ ($i = 0, 1, \dots, n$) (P_n – t interpolációs polinomnak nevezzük)

Lagrange-interpoláció

Definíció

Az x_0, x_1, \dots, x_n különböző pontok által meghatározott

Lagrange – alappolinómok a következők :

$$l_k(x) := \prod_{\substack{j=0 \\ j \neq k}}^n \frac{x - x_j}{x_k - x_j} \quad (k = 0, \dots, n)$$

Állítás

$$1) l_k(x_i) = \delta_{ki} = \begin{cases} 1, & \text{ha } k = i \\ 0, & \text{ha } k \neq i \end{cases}$$

$$2) l_k(x) = \frac{\omega_n(x)}{(x - x_k)\omega'_n(x)} \text{ ahol } \omega_n(x) = \prod_{j=0}^n (x - x_j)$$

$$3) L_n = P_n(x) = \sum_{k=0}^n y_k l_k(x) = \sum_{k=0}^n f(x_k) l_k(x)$$

Jelölés

$$\|f\|_\infty := \|f\|_{C[a,b]} := \max\{|f(x)| : x \in [a,b]\}$$

Tétel (Hibaformula)

Legyen $[a, b]$ az x_0, x_1, \dots, x_n és $x \in \mathbb{R}$ (tetsz.) által meghatározott intervallum.

Tegyük fel, hogy $f \in C^{n+1}[a, b]$. Ekkor $\exists \xi_k \in [a, b]$:

$$f(x) - P_n(x) = \frac{f^{(n+1)}(\xi_k)}{(n+1)!} \omega_n(x),$$

$$illetve |f(x) - P_n(x)| \leq \frac{\|f^{(n+1)}\|_{\infty}}{(n+1)!} |\omega_n(x)| \leq \frac{\|f^{(n+1)}\|_{\infty}}{(n+1)!} \|\omega_n\|_{\infty}$$

Bizonyítás: (Rolle-tétel segítségével)

$\exists i : x = x_i$ (feltehető, hogy $x \neq x_i$ ($\forall i - re$))

$$g_x(z) := f(z) - P_n(z) - \frac{\omega_n(z)}{\omega_n(x)} \cdot (f(x) - P_n(x))$$

$g_x(x_i) = 0$ ($i = 0, \dots, n$) és $g_x(x) = 0$, tehát g_x – nek $n+2$ darab gyöke van

\Rightarrow Alkalmazzuk a Rolle – tételt: g'_x – nek $n+1$ db gyöke van $[a, b]$ – ben

g''_x – nek n db gyöke van $[a, b]$ – ben

...

$g_x^{(n+1)}$ – nek 1 db gyöke van $[a, b]$ – ben,

jelöljük ezt ξ_k – el

$$g_x^{(n+1)}(\xi_k) = 0$$

$$g_x^{(n+1)}(z) = f^{(n+1)}(z) - 0 - \frac{(n+1)!}{\omega_n(x)} \cdot (f(x) - P_n(x))$$

$$g_x^{(n+1)}(\xi_k) = f^{(n+1)}(\xi_k) - 0 - \frac{(n+1)!}{\omega_n(x)} \cdot (f(x) - P_n(x)) = 0, \text{ tehát}$$

$$f^{(n+1)}(\xi_k) = \frac{(n+1)!}{\omega_n(x)} \cdot (f(x) - P_n(x))$$

$$\frac{f^{(n+1)}(\xi_k)}{(n+1)!} \omega_n(x) = (f(x) - P_n(x))$$

□

Hermite-interpoláció

Definíció

Legyenek

$x_0, x_1, \dots, x_k \in [a, b]$ különböző alappontok,

$m_0, m_1, \dots, m_k \in \mathbb{N}$ multiplicitásértékek,

$y_0^{(j)}, y_1^{(j)}, \dots, y_k^{(j)}$ függvény és derivált értékek ($j = 0, \dots, m_i - 1$),

$$m \in \mathbb{N}, m + 1 = \sum_{i=0}^k m_i$$

Olyan $H_m \in \mathcal{P}_m$ polinomot keresünk, melyre $H_m^{(j)}(x_i) = y_i^{(j)}$

($i = 0, \dots, k$ és $j = 0, \dots, m_i - 1$)

A feltételek eleget tevő polinomot Hermite – polinomnak nevezzük.

Tétel

Ha x_0, x_1, \dots, x_k különbözők, akkor $\exists! H_m$

Bizonyítás:

$H_m(x) = \sum_{k=0}^m a_k x^k$ alakban keressük, ami egy lineáris egyenletrendszer.

$$pl.: m_0 = 3, m_1 = 2$$

$$\left[\begin{array}{cccc|cc} 1 & x_0 & x_0^2 & \cdots & x_0^m & a_0 \\ 0 & 1 & 2x_0 & \cdots & mx_0^{m-1} & a_1 \\ 0 & 0 & 2 & \cdots & m(m-1)x_0^{m-2} & \vdots \\ \hline 1 & x_1 & x_1^2 & \cdots & x_1^m & a_m \\ 0 & 1 & 2x_1 & \cdots & mx_1^{m-1} & \vdots \end{array} \right] = \begin{bmatrix} y_0^{(0)} \\ y_0^{(1)} \\ y_0^{(2)} \\ \vdots \\ y_1^{(0)} \\ y_1^{(1)} \\ \vdots \end{bmatrix}$$

$\det(A) \neq 0 \Leftrightarrow$ Egyértelműen létezik megoldás

A homogén lineáris egyenletrendszer segítsével belátjuk, hogy $\det(A) \neq 0$.

Tegyük fel indirekt, hogy $\exists H_1 \neq H_2$ megoldása a homogén Hermite – interpolációs feladatnak.

$R := H_1 - H_2 \quad R^{(j)}(x_i) = H_1^{(j)}(x_i) - H_2^{(j)}(x_i) = 0$
 $\Rightarrow x_0, x_1, \dots, x_k$ – ban nulla, plusz a deriváltak is
 $\Rightarrow m+1$ gyöke van multiplicitással számolva,
de $R \equiv 0$, így ellentmondásra jutottunk.

□

Tétel (Bizonyítás nélkül)

Ha $f \in C^{m+1}[a, b]$ és $[a, b]$ az x_0, x_1, \dots, x_k által kifeszített intervallum, akkor $\exists \xi_x \in [a, b]$:

$$f(x) - H_m(x) = \frac{f^{m+1}(\xi_x)}{(m+1)!} \cdot \Omega_m(x),$$

ahol $\Omega_m(x) = \prod_{i=0}^k (x - x_i)^{m_i}$

Továbbá

$$|f(x) - H_m(x)| \leq \frac{\|f^{(m+1)}\|_{C[a,b]}}{(m+1)!} \cdot |\Omega_m(x)|$$

A Hermite-interpoláció felírásának módjai

- 1) Lineáris egyenletrendszerből megoldva.
- 2) Lagrange-alakkal, de ezt csak speciális esetekben, és bonyolult is.
- 3) Newton-alakkal.

Spline interpoláció

Spline függvények

$[a, b] \subseteq \mathbb{R}$, $a = x_0 < x_1 < \dots < x_n = b$ felosztás, $I_k := [x_{k-1}, x_k]$
 Az $S: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ függvényt spline –nak nevezzük, ha

- 1) $S|_{I_k} \in \mathcal{P}_l$ ($\forall k - ra$, és l a spline fokszáma)
- 2) $S \in C^{l-1}$ (Belső felosztáspontokra)

Az S interpolációs spline, ha még

- 3) $S(x_i) = f(x_i)$ ($i = 0, \dots, n$)

Lokális bázis

$$P_k(x) = \sum_{j=0}^l a_j^{(k)} \cdot (x - x_{k-1})^j \text{ alakban keressük.}$$

Az 1 – 3. feltételekre felírjuk a LER – t az $a_j^{(k)}$ együtthatókra.

Redukálható kisebb méretűre, és csak $l = 1, 2, 3 - ra$ szokás megnézni.

$l=1$, Elsőfokú spline

$$P_k(x) = a_0^{(k)} + a_1^{(k)}(x - x_{k-1}) \quad x \in I_k$$

- 1) OK
- 2) Folytonosság kell ($l = 1$)
- 3) $P_k(x_{k-1}) = f(x_{k-1}) = a_0^{(k)} + 0$

$$P_k(x_k) = f(x_k) = a_0^{(k)} + a_1^{(k)}(x_k - x_{k-1}), \quad a_1^{(k)} = \frac{f(x_k) - f(x_{k-1})}{x_k - x_{k-1}}$$

$l=2$, Másodfokú spline

$$P_k(x) = a_0^{(k)} + a_1^{(k)}(x - x_{k-1}) + a_2^{(k)}(x - x_{k-1})^2$$

- 1) OK

Ismeretlenek száma : $3n$ (Minden intervallumon 3 együttható)

Feltételek száma : int. pol. felt. : $2n$ (Minden polinomra 2 db)

$$\Rightarrow S \in C$$

$$S' \in C : n - 1 \text{ db (belső pontokban)} \Rightarrow 3n - 1 \text{ db}$$

Tehát hiányzik 1 db feltétel az egyértelműséghoz.
Ezt peremfeltételekkel szokás megadni.

$l=3$, Kóbös spline

Ismeretlenek száma : $4n$ db

Feltételek száma : int. pol. felt.: $2n$ db ($\Rightarrow \in C$)

$S'_3 \in C$ (belő pontokban) : $n - 1$ db

$S''_3 \in C$ (belő pontokban) : $n - 1$ db $\Rightarrow 4n - 2$ db

Általában

l -ed fokú spline esetén ($l-1$) db feltétel hiányzik. A hiányzó feltételeket peremfeltételekként adjuk meg.

Klasszikus peremfeltételek

1) Hermite – féle : $S'_3(a) = f'(a)$ és $S'_3(b) = f'(b)$

2) Természetes : $S''_3(a) = 0$ és $S''_3(b) = 0$

3) Periodikus : Ha f periodikus és (a, b) a periodusa (azaz $f(a) = f(b)$), akkor
 $S'_3(a) = S'_3(b)$ és $S''_3(a) = S''_3(b)$

Globális bázis

Jelölés

$S_l(\Omega_n)$: az $\Omega_n = \{x_0, x_1, \dots, x_n\}$ alappontokhoz értelmezett
 l – edfokú spline – ok halmaza.

$$(x - x_k)_+^l := \begin{cases} (x - x_k)^l & , \text{ ha } x \geq x_k \\ 0 & , \text{ ha } x < x_k \end{cases}$$

Tétel (Bizonyítás nélkül)

1) $\dim(S_l(\Omega_n)) = l + n$

2) Az $1, x, x^2, \dots, x^l, (x - x_1)_+^l, \dots, (x - x_{k-1})_+^l$ lin. független rendszer $S_l(\Omega_n)$ – en.

3) $\forall S \in S_l(\Omega_n)$ egyértelműen előállítható a 2) pontbeli függvény – rendszerrel.

B-spline-ok

Definíció

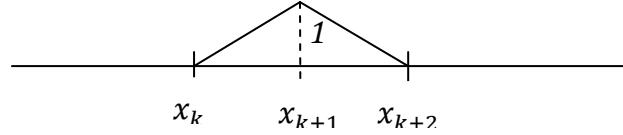
$\text{supp}(f) := \{x \in \mathbb{R} \mid f(x) \neq 0\}$

$\Omega_\infty := \{\dots, x_{-1}, x_0, \dots, x_n, x_{n+1}, \dots\}$ végtelen alappontrendszer, az f tartója.

A $B_{l,k}$ spline-otokat B -spline-onak nevezzük ($B_{l,k} \in S_l(\Omega_\infty)$), ha

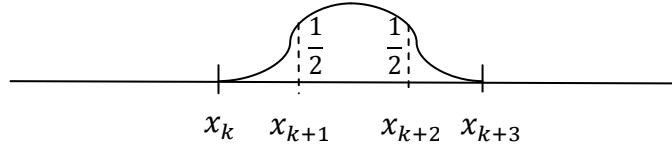
- 1) $B_{l,k} \geq 0$
- 2) $\text{supp}(B_{l,k})$ minimális
- 3) $\sum_{k \in \mathbb{Z}} B_{l,k}(x) \equiv 1$

$l=1$, „kalapfüggvény”



$$B_{1,k}(x) = \begin{cases} \frac{x - x_k}{x_{k+1} - x_k} & , \text{ ha } x \in [x_k, x_{k+1}] \\ \frac{x_{k+2} - x}{x_{k+2} - x_{k+1}} & , \text{ ha } x \in [x_{k+1}, x_{k+2}] \\ 0 & , \text{ egyébként} \end{cases}$$

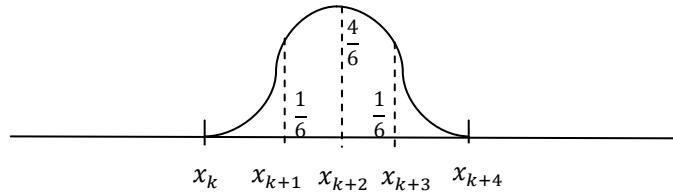
$l=2$



$h \equiv h_k$

$$B_{2,k}(x) = \frac{1}{2h^2} \cdot \begin{cases} \frac{x - x_k}{h^2 + 2h(x - x_{k+1}) - 2(x - x_{k+1})^2} & , \text{ ha } x \in [x_k, x_{k+1}] \\ \frac{(x_{k+3} - x)^2}{(x_{k+3} - x_k)^2} & , \text{ ha } x \in [x_{k+1}, x_{k+2}] \\ 0 & , \text{ ha } x \in [x_{k+2}, x_{k+3}] \\ & , \text{ egyébként} \end{cases}$$

$l=3$



$h \equiv h_k$

$$B_{3,k}(x) = \frac{1}{6h^3} \cdot \begin{cases} \frac{(x - x_k)^3}{h^3 + 3h^2(x - x_{k+1}) + 3h(x - x_{k+1})^2 - 3(x - x_{k+1})^3} & , \text{ ha } x \in [x_k, x_{k+1}] \\ \frac{(x_{k+3} - x)^3}{h^3 + 3h^2(x_{k+3} - x) + 3h(x_{k+3} - x)^2 - 3(x_{k+3} - x)^3} & , \text{ ha } x \in [x_{k+1}, x_{k+2}] \\ \frac{(x_{k+4} - x)^3}{(x_{k+4} - x_k)^3} & , \text{ ha } x \in [x_{k+2}, x_{k+3}] \\ 0 & , \text{ ha } x \in [x_{k+3}, x_{k+4}] \\ & , \text{ egyébként} \end{cases}$$

Tétel (Rekurzió, bizonyítás nélkül)

$$B_{l,k}(x) = \frac{x - x_k}{x_{k+l} - x_k} B_{l-1,k}(x) + \frac{x_{k+l+1} - x}{x_{k+l+1} - x_{k+1}} B_{l-1,k+1}(x)$$

Tétel (Előállítás, bizonyítás nélkül)

$\forall S \in S_l(\Omega_n) : \exists! c_{-l}, \dots, c_{-1}, c_0, c_1, \dots, c_{n-1} \in \mathbb{R} :$

$$S(x) = \sum_{j=-l}^{n-1} c_j B_{l,j}$$

Hibabecslések

Tétel ($l=1$)

$f \in C^2[a, b]$ és $S_1 \in S_1(\Omega_n)$ interpolációs spline, akkor

$$\|f - S_1\|_\infty \leq \frac{h^2}{8} \|f''\|_\infty, \quad \text{ahol } h := \max |h_k| \ (k = 1, \dots, n)$$

Bizonyítás:

$\forall I_n - en \ lin. \ int. \ pol.$

□

Tétel ($l=1$, Bizonyítás nélkül)

$f \in C^1[a, b]$ és $S_1 \in S_1(\Omega_n)$ interpolációs spline, akkor

$$\|f - S_1\|_\infty \leq h \|f'\|_\infty$$

Tétel ($l=1$, Bizonyítás nélkül)

$f \in C[a, b]$ és $S_1 \in S_1(\Omega_n)$ interpolációs spline, akkor

$$\|f - S_1\|_\infty \leq 2E_{S_1(\Omega)}(f), \quad \text{ahol } E_{S_1(\Omega)}(f) := \min_{S \in S_1(\Omega_n)} \|f - S\|_\infty$$

Tétel ($l=3$, Bizonyítás nélkül)

$f \in C^4[a, b]$ és $S_3 \in S_3(\Omega_n)$ interpolációs spline, Hermite – peremfeltételel, akkor

$$\begin{aligned} \|f - S_3\|_\infty &\leq \frac{5}{384} h^4 \|f^{IV}\|_\infty & \left(\frac{5!}{2^4 * 4!} \right) \\ \|f' - S'_3\|_\infty &\leq \frac{1}{24} h^3 \|f^{IV}\|_\infty & \left(\frac{1}{4!} \right) \\ \|f'' - S''_3\|_\infty &\leq \frac{3}{8} h^2 \|f^{IV}\|_\infty & \left(\frac{3}{2^3} \right) \end{aligned}$$

Tétel ($l=3$, Bizonyítás nélkül)

$f \in C^2[a, b]$ és $S_3 \in S_3(\Omega_n)$ interpolációs spline,
valamelyik klasszikus peremfeltételel, akkor

$$\|f''\|_2 \geq \|S_3''\|_2$$