

# 1. előadás

Numerikus analízis

## Alapfeladat

A numerikus deriválás alapfeladata az analitikusan ismeretlen vagy nehezen számolható, esetleg csak diszkrét pontokban ismert  $f : D(\subseteq \mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}$  függvény deriváltjának kiszámítása egy vagy több adott pontban.

## Numerikus deriválás

A numerikus deriválást akkor alkalmazzák, ha az  $a < x_0 < x_1 < \dots < x_n < b$  alappontokban adottak az  $y = f(x)$  függvény értékeit

$$y_k = f_k = f(x_k), \quad k = 0, 1, 2, \dots, n.$$

Ekvidisztáns alappontok esetén:

$$x_k = x_0 + k \cdot h, \quad k = 0, 1, 2, \dots, n.$$



A numerikus deriválást úgy lehet végrehajtani, hogy az adott függvényt interpolációs polinommal közelítjük:

$$f(x) = p(x) + R(x), \quad \text{azaz } f(x) \approx p(x)$$

és az  $f(x)$  függvény deriváltját a  $p(x)$  polinom deriváltjával közelítjük.

$$f^{(k)}(x) = p^{(k)}(x) + R^{(k)}(x), \quad \text{azaz } f^{(k)}(x) \approx p^{(k)}(x)$$

Ha a maradék-tag deriváltjainak értéke  $|R^{(k)}(x)| < \varepsilon$ , akkor az  $f(x)$  függvény deriváltjai az interpolációs polinom alapján kiszámíthatóak:

$$f'(x) \approx p'(x), \dots, f^{(n)}(x) \approx p^{(n)}(x)$$



## Derivált közelítése differencia hányadosokkal

Ha  $f \in C^2[a, b]$  akkor megszerkeszhetjük a másodfokú Taylor-polinomot:

$$f(x + h) = f(x) + hf'(x) + h^2 f''(\xi)/2, \text{ ahol } \xi \in [x, x + h].$$

Innen

$$f(x + h) - f(x) = h \cdot f'(x) + h^2 f''(\xi)/2,$$

amiből adódik, hogy

$$f'(x) \approx \frac{f(x + h) - f(x)}{h}$$

A képlet hibájának nagyságrendje  $O(h)$ .

## Derivált közelítése differencia hányadosokkal

A derivált definíciója:

$$f'(x) = \lim_{x_0 \rightarrow x} \frac{f(x_0) - f(x)}{x_0 - x}.$$

Legyen  $x_0 = x + h$ . Ekkor  $x_0 - x = h$ , és  $x \rightarrow x_0$  miatt  $h \rightarrow 0$ .  
Így az előző definíció

$$f'(x) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x + h) - f(x)}{h}$$

alakban írható.

Ha  $f \in C^3[a, b]$  akkor a harmadfokú Taylor-polinom segítségével pontosabb közelítést kaphatunk.

## Derivált közelítése differencia hányadosokkal

$$f(x+h) = f(x) + hf'(x) + h^2 f''(x)/2 + h^3 f'''(\xi_1)/6, \text{ ahol } \xi_1 \in [x, x+h].$$

Hasonlóan:

$$f(x-h) = f(x) - hf'(x) + h^2 f''(x)/2 - h^3 f'''(\xi_2)/6, \text{ ahol } \xi_2 \in [x-h, x].$$

Ha az első képletből kivonjuk a másodikat, akkor a következő kapjuk:

$$f(x+h) - f(x-h) = 2hf'(x) + h^3/6[f'''(\xi_1) + f'''(\xi_2)],$$

amelyből adódik, hogy

$$f(x+h) - f(x-h) = 2hf'(x) - h^3 f'''(\xi_3)/3, \text{ ahol } \xi_3 \in [x-h, x+h].$$



Innen kapjuk, hogy

$$f'(x) \approx \frac{f(x+h) - f(x-h)}{2h}.$$

Ebben az esetben a hiba  $O(h^2)$ .

A második derivált leggyakrabban alkalmazott képletei:

$$f''(x) \approx \frac{f(x) - 2f(x+h) + f(x+2h)}{h^2}$$

$$f''(x) \approx \frac{f(x+h) - 2f(x) + f(x-h)}{h^2}$$

A második képletet a centrális differencia formulának nevezzük.  
A képletek hibájának nagyságrendje  $O(h^2)$ .

## Lagrange interpoláció alkalmazása

Amennyiben  $f(x)$ -et az alappontokon átmenő

$$p(x) = \sum_{i=1}^n y_i \cdot l_i(x)$$

Lagrange-féle interpolációs polinommal közelítjük, akkor az  $f(x)$  függény  $x$ -pontbeli  $j$ -edik deriváltjának közelítését az

$$f^{(j)}(x) \approx p^{(j)}(x) = \sum_{i=1}^n y_i \cdot l_i^{(j)}(x) \quad (1)$$

összefüggés adja meg.

## Lagrange interpoláció alkalmazása

Hibakorlátot is adhatunk amennyiben  $f$  elég sokszor folytonosan differenciálható  $[a, b]$ -n.

$$\left| f^{(j)}(x) - p^{(j)}(x) \right| \leq \sum_{i=0}^j \frac{j!}{(j-i)!(n+i)!} \max_{x \in [a,b]} \left| f^{(n+i)}(x) \right| \left| \omega^{(j-i)}(x) \right|, \quad (2)$$

ahol  $x, x_1, x_n \in [a, b]$  és  $\omega(x) = (x - x_1)(x - x_2) \dots (x - x_n)$ .

## Numerikus differenciálás Lagrange interpolációval

**Példa Lagrange interpoláció alkalmazására:**

Az első derivált közelítő értéke  $n = 2$  és  $x_1 = x$ ,  $x_2 = x + h$  esetén

$$f'(x) \approx \frac{f(x+h) - f(x)}{h}.$$

Ennek a hibája  $O(h)$  nagyságrendű, ha  $f \in C^2[a, b]$ .

Ha pedig  $n = 3$  és  $x_1 = x - h$ ,  $x_2 = x$ ,  $x_3 = x + h$ , akkor

$$f'(x) \approx \frac{f(x+h) - f(x-h)}{2h}.$$

Ezen közelítés hibájának nagyságrendje  $O(h^2)$ , ha  $f \in C^3[a, b]$ .

Numerikus differenciálás Lagrange interpolációval

## Lagrange interpoláció alkalmazása

Az

$$f'(x) \approx \frac{f(x+h) - f(x-h)}{2h}.$$

képlet segítségével másodrendű derivált is származtatható, mégpedig szintén  $O(h^2)$  hibával:

$$f''(x) \approx \frac{f(x+h) - 2f(x) + f(x-h)}{h^2}$$

## Newton-féle interpolációs képletek alkalmazása

$$N_n(x) = f_0 + \frac{x - x_0}{h} \Delta y_0 + \frac{(x - x_0)(x - x_1)}{2!h^2} \Delta^2 y_0 + \dots + \frac{(x - x_0) \dots (x - x_n)}{n!h^n} \Delta^n y_0.$$

Ekvidisztáns pontok esetén, bevezetve a  $t = \frac{x - x_0}{h}$  jelölést kapjuk, hogy  $x - x_n = (t - n)h$  és

$$N_n(x) = f_0 + t\Delta y_0 + \frac{t(t-1)}{2!} \Delta^2 y_0 + \dots + \frac{t(t-1)\dots(t-(n-1))}{n!} \Delta^n y_0.$$

Az  $x_0, x_1, x_2, x_3, x_4$  alappontok alapján az első Newton-féle interpolációs polinom differenciálásával a következő képletet kapjuk:

$$\begin{aligned} f'(x) \approx & [(\Delta y_0) + (2t-1)(\Delta^2 y_0)/2 + (3t^2 - 6t + 2)(\Delta^3 y_0)/6 \\ & + (2t^3 - 9t^2 + 11t - 3)(\Delta^4 y_0)/12]/h \end{aligned}$$



## Newton-féle interpolációs képletek alkalmazása

Mivel az  $x_0$  kezdőpontot tetszőlegesen lehet kiválasztani, ezért feltehetjük, hogy az  $x_0$  az a pont, amelyben a derivált értékét akarjuk kiszámítani.

Figyelembe vesszük, hogy ebben a pontban  $t = 0$ , akkor az első Newton-féle interpolációs polinom alapján:

$$\begin{aligned}f'(x_0) \approx & [(\Delta y_0) - (\Delta^2 y_0)/2 + (\Delta^3 y_0)/3 - (\Delta^4 y_0)/4 \\& + \dots + (-1)^{n-1}(\Delta^n y_0)/n]/h\end{aligned}$$

Ezeket a képleteket átalakíthatjuk úgy, hogy a differenciák helyett a képletek csak függvény értékeit tartalmazzák:

## Newton-féle interpolációs képletek alkalmazása

$$f'(x_0) \approx [(\Delta y_0) - (\Delta^2 y_0)/2]/h = (-3y_0 + 4y_1 - y_2)/2h.$$

$$\begin{aligned} f'(x_0) &\approx [(\Delta y_0) - (\Delta^2 y_0)/2 + (\Delta^3 y_0)/3]/h \\ &= (-11y_0 + 18y_1 - 9y_2 + 2y_3)/6h. \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} f'(x_0) &\approx [(\Delta y_0) - (\Delta^2 y_0)/2 + (\Delta^3 y_0)/3 - (\Delta^4 y_0)/4]/h \\ &= (-25y_0 + 48y_1 - 36y_2 + 16y_3 - 3y_4)/12h. \end{aligned}$$

A második derivált közelítésére a Newton-féle interpolációs polinom segítségével a következő képletet kapjuk:

$$f''(x_0) \approx [(\Delta^2 y_0) - (\Delta^3 y_0) + (\Delta^4 y_0) \cdot 11/12 - (\Delta^5 y_0) \cdot 5/6 + \dots]/h^2$$



## Példa a Newton-féle interpolációs képletek alkalmazására

Számítsuk ki az  $y = \sin(2x)$  függvény  $y'(x)$  és  $y''(x)$  deriváltjait az  $x = 0$  pontban:

$x$	$y$	$\Delta y$	$\Delta^2 y$	$\Delta^3 y$	$\Delta^4 y$
0,00	0,00000	0,10017	0,00100	0,00101	0,00003
0,05	0,10017	0,10117	0,00201	0,00104	0,00003
0,10	0,20134	0,10318	0,00305	0,00107	
0,15	0,30452	0,10623	0,00412		
0,20	0,41075	0,11035			
0,25	0,52110				

## Numerikus differenciálás Newton-féle interpolációval

$$\begin{aligned}y'(0) &\approx [(\Delta y_0) - (\Delta^2 y_0)/2 + (\Delta^3 y_0)/3 - (\Delta^4 y_0)/4]/h \\&= 20 \cdot (0.10017 - 0.00050 + 0.00034 - 0.00001) = 2.0000.\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}y''(0) &\approx [(\Delta^2 y_0) - (\Delta^3 y_0) + (\Delta^4 y_0) \cdot 11/12]/h^2 \\&= 400 \cdot (0.00100 - 0.00101 + 0.00003) = 0.008\end{aligned}$$

Az  $y = \text{sh}(2x)$  függvény analitikus differenciálásával kapjuk, hogy  $y'(x) = 2 \text{ch}(2x)$  és  $y''(x) = 4 \text{ sh}(2x)$ . Így a pontos derivált értékek:  $y'(0) = 2$  és  $y''(0) = 0$ .

## Spline interpoláció alkalmazása

Spline közelítést is használhatunk deriváltak numerikus közelítésére. Elsőrendű deriváltak előnyösen közelíthetők a harmadfokú természetes Spline-nal.

A képlet levezetése könnyű, hiszen szakaszonként egy-egy harmadfokú polinomot kell deriválni.) A közelítés hibájára  $f \in C^2[a, b]$  esetén fennáll, hogy

$$|f'(x) - S'(x)| \leq K_1 \left( \max_{1 \leq i \leq n-1} h_i \right),$$

ahol  $K_1 > 0$  konstans. A közelítés hibája tehát a legnagyobb részintervallum hosszával arányos. A Spline közelítéseknek van egy simító jellege is, amely mérsékeli a kerekítési, ill. adathibák negatív hatását. A Spline használata akkor előnyös, ha a derivált sok pontban szükséges.

