

فهرست مطالب

۸۷	فصل سوم	درونیابی
۸۷	۱.۳	مقدمه
۸۸	۲.۳	خطای درونیابی پولینومی
۸۹	۳.۳	تفاضلات معین
۹۰	۱.۳.۳	تفاضلات پیشین
۹۲	۲.۳.۳	تفاضل پسین
۹۲		نمایه

فصل سوم

درونیابی

۱.۳ مقدمه

عبارت

$$y = f(x), \quad x_0 \leq x \leq x_n.$$

به این معنی است که: نظر به هر قیمت x یک یا چند قیمت y در انتروال $x_0 \leq x \leq x_n$ وجود دارد. فرض کنیم $f(x)$ یک تابع یک متحوله، متمادی و صریح باشد، پس قیمت‌های $f(x)$ نظر به قیمت‌های مشخص x یعنی x_0, x_1, \dots, x_n به آسانی قابل محاسبه می‌باشد. برعکس این مسئله، بحث اساسی آنالیز عددی را تشکیل می‌دهد. یعنی، یک ست از قیمت‌های $(x_0, y_0), (x_1, y_1), (x_2, y_2), \dots, (x_n, y_n)$ که رابطه $y = f(x)$ را صدق میکند در یک جدول داده‌شده است، اما معادله صریح $f(x)$ معلوم نمی‌باشد. نیاز است تا ساده ترین تابع مانند $\phi(x)$ را دریافت نماییم، طوریکه $f(x)$ و $\phi(x)$ نسبت به ست قیمت‌های داده‌شده در جدول دارای عین قیمت باشند. این روند بنام درونیابی یا انترپولیشن^۱ یاد می‌شود. هرگاه $\phi(x)$ یک پولینوم باشد، این روند بنام درونیابی پولینومی یاد شده و $\phi(x)$ بنام پولینوم درونیاب یاد می‌شود. به روش مشابه انواع مختلف درونیابی نسبت به $\phi(x)$ که آیا یک سلسله مثلثاتی معین، سلسله تابع بیسل و غیره می‌باشد، وجود دارد. در این فصل فقط با درونیابی پولینومی سروکار خواهیم داشت. در اینجا برای تقریب یک تابع مجهول بوسیله یک پولینوم، یک قضیه را بدون اثبات به عنوان یک دلیل ذکر می‌کنیم. یک قضیه مشهور و ایرشترس^۲ بیان می‌کند: هرگاه $f(x)$ در $x_0 \leq x \leq x_n$ متمادی باشد، پس برای هر $\varepsilon > 0$ یک پولینوم

^۱Interpolation

^۲Weierstrass (1885)

$P(x)$ وجود دارد، طوریکه برای هر x از (x_0, x_n) داریم:

$$|f(x) - p(x)| < \varepsilon.$$

یعنی هرگاه یک $\varepsilon > 0$ داده شده باشد برای هر x از (x_0, x_n) می‌توانیم یک پولینوم $P(x)$ را دریافت نماییم، طوریکه گراف آن در ناحیه محدود شده بین $y = f(x) - \varepsilon$ و $y = f(x) + \varepsilon$ قرار دارد. وقتی که یک تابع $f(x)$ را بوسیله یک پولینوم $p(x)$ تقریب می‌زنیم، سوالات ذیل مطرح می‌شود: (i) تفاوت قیمت تقریبی و قیمت دقیق تابع چگونه محاسبه می‌شود؟ و (ii) شرایط دریافت بهترین تقریب تابع چیست؟ اگر چه جواب این سوالات مهم است و مربوط به مسائل درونیابی عملی می‌باشد اما از دایره بحث این کتاب بیرون است. در بخش بعدی یک فورمول را برای دریافت خطای تقریب یک تابع جدولی بوسیله یک پولینوم دریافت می‌نماییم.

۲.۳ خطای درونیابی پولینومی

فرض کنیم تابع $y(x)$ که بوسیله $(n+1)$ نقاط (x_i, y_i) ، $i = 0, 1, 2, \dots, n$ تعریف شده است، متمادی و $(n+1)$ بار مشتق پذیر باشد، و فرض کنیم $y(x)$ بوسیله یک پولینوم $\phi_n(x)$ با درجه کمتر یا مساوی به Π تقریب زده شده است، طوریکه

$$\phi_n(x_i) = y_i, \quad i = 0, 1, 2, \dots, n. \quad (1.3)$$

حال، هرگاه برای بدست آوردن یک قیمت تقریبی دیگر $y(x)$ در یک نقطه غیر از نقاط (۱.۳)، $\phi_n(x)$ را بکار ببریم، دقت این تقریب چه مقدار خواهد بود؟ چون جمله $y(x) - \phi_n(x)$ برای قیمت‌های $x = x_0, x_1, \dots, x_n$ صفر است. داریم:

$$y(x) - \phi_n(x) = L \prod_{n+1}(x), \quad (2.3)$$

طوریکه

$$\prod_{n+1}(x) = (x - x_0)(x - x_1) \dots (x - x_n). \quad (3.3)$$

و L طوری دریافت می‌گردد که برای هر قیمت $x' = x$ ، $x_0 < x' < x_n$ معادله (۲.۳) صدق کند. واضح است

$$L = \frac{y(x') - \phi_n(x')}{\prod_{n+1}(x')}. \quad (4.3)$$

تابع $F(x)$ را طور ذیل تشکیل می‌دهیم:

$$F(x) = y(x) - \phi_n(x) - L \prod_{n+1}(x), \quad (5.3)$$

طوری‌که L در معادله (۴.۳) قبلاً داده شده است. آشکار است که

$$F(x_0) = F(x_1) = \dots = F(x_n) = F(x') = 0,$$

یعنی $F(x)$ برای $(n+2)$ نقاط در آنتروال $x_0 \leq x \leq x_n$ مساوی به صفر است در نتیجه با کاربرد متوالی قضیه رول (قضیه ۲۲) را در بخش ۲۲ نگاه کنید) $F'(x)$ در $(n+1)$ نقاط و $F''(x)$ در n نقاط و ... در $x_0 \leq x \leq x_n$ صفر است. بویژه $F^{(n+1)}(x)$ در یک نقطه‌ای این آنتروال مساوی به صفر می‌باشد. فرض کنیم این نقطه با $x_0 \leq \xi \leq x_n$ داده شده باشد. هرگاه معادله (۵.۳) را $(n+1)$ بار نظر به x مشتق بگیریم و $x = \xi$ وضع نماییم، داریم:

$$0 = y^{(n+1)}(\xi) - L(n+1)!,$$

طوری‌که

$$L = \frac{y^{(n+1)}(\xi)}{(n+1)!}. \quad (6.3)$$

از مقایسه معادلات (۴.۳) و (۶.۳) داریم:

$$y(x) - \phi_n(x) = \frac{\prod_{n+1}(x)}{(n+1)!} y^{(n+1)}(\xi), \quad x_0 < \xi < x_n, \quad (7.3)$$

که افاده مورد نظر برای خطا می‌باشد. چون $y(x)$ بصورت عموم نامعلوم می‌باشد، بنابراین ما در مورد $y^{(n+1)}(x)$ هیچ نوع معلوماتی نداریم، فورمول (۶.۳) همیشه در محاسبات عملی بدون کاربرد می‌باشد. از طرف دیگر در کارهای نظری در بخش‌های مختلف آنالیز عددی بیشترین کاربرد را دارد. بویژه برای دریافت خطای فورمول درونیابی نیوتن که در بخش ۲۲ بررسی خواهد شد بکار می‌رود.

۳.۳ تفاضلات معین

فرض کنیم یک جدول از نقاط (x_i, y_i) ، $i = 0, 1, 2, \dots, n$ یک تابع $y = f(x)$ داده شده است، قیمت‌های x دارای فواصل مساوی می‌باشد. یعنی $x_i = x_0 + ih$ ، $i = 0, 1, 2, \dots, n$. فرض کنیم به قیمت $f(x)$ برای بعضی قیمت‌های x غیر از (x_0, x_n) ضرورت داریم، یا به مشتق تابع $f(x)$ برای برخی قیمت‌های x در آنتروال (x_0, x_n) ضرورت داریم. روش‌های حل این مسائل مبتنی بر مفهوم «تفاضلات»^۱ یک تابع

^۱Differences

می باشد که ذیلاً تعریف می شود.

۱.۳.۳ تفاضلات پیشین

فرض کنیم y, y_1, y_2, \dots, y_n یک ست از قیمت های y را نشان می دهد، پس $y_1 - y, y_2 - y_1, \dots, y_n - y_{n-1}$ بنام تفاضلات y یاد می شود. این تفاضلات را به ترتیب به $\Delta y, \Delta y_1, \dots, \Delta y_{n-1}$ نشان می دهیم، یعنی

$$\Delta y_0 = y_1 - y_0, \Delta y_1 = y_2 - y_1, \dots, \Delta y_{n-1} = y_n - y_{n-1}.$$

طوری که Δ بنام *اوپراتور تفاضل پیشین*^۱ و $\Delta y_0, \Delta y_1, \dots, \Delta y_{n-1}$ بنام تفاضلات *اول* پیشین یاد می شود. تفاوت میان دو تفاضلات اول متوالی پیشین بنام تفاضلات دوم پیشین یاد شده و با $\Delta^2 y_0, \Delta^2 y_1, \dots$ و غیره نمایش داده می شود. با روش مشابه میتوان تفاضلات پیشین سوم، چهارم و ... را نیز تعریف نماییم. بنابراین

$$\Delta^2 y_0 = \Delta y_1 - \Delta y_0 = y_2 - y_1 - (y_1 - y_0) = y_2 - 2y_1 + y_0,$$

$$\Delta^3 y_0 = \Delta^2 y_1 - \Delta^2 y_0 = y_3 - 3y_2 + 3y_1 - y_0,$$

$$\Delta^4 y_0 = \Delta^3 y_1 - \Delta^3 y_0 = y_4 - 4y_3 + 6y_2 - 4y_1 + y_0.$$

در نتیجه واضح است که هر تفاضل مرتبه-بلندتر به آسانی با y ها قابل ارایه می باشد، چون ضرایب طرف راست ضرایب بینوم می باشند. جدول ۱.۳ چگونگی تشکیل تفاضلات پیشین تمام مرتبه ها را نشان می دهد. در محاسبات عملی، جدول تفاضل پیشین قرار ذیل تشکیل شده می تواند: برای نقاط $(x_i, y_i), i = 0, 1, 2, \dots, n$ و $x_i = x_0 + ih$ داریم:

$$\Delta y_j = y_{j+1} - y_j, \quad j = 0, 1, \dots, n-1.$$

هرگاه y_j را به $DEL(0, j)$ نشان دهیم، معادله بالا را قرار ذیل نوشته می توانیم:

$$\Delta y_j = DEL(0, j+1) - DEL(0, j) = DEL(1, j).$$

در نتیجه

$$\Delta^i y_j = DEL(i-1, j+1) - DEL(i-1, j),$$

که تفاضل i -ام پیشین y_j می باشد. برای نقاط

$$(x_i, y_i), \quad i = 0, 1, 2, \dots, 6$$

جدول تفاضل ۲.۳ را تشکیل می دهیم.

¹Forward Difference Operator

جدول ۱.۳: جدول تفاضل پیشین.

x	y	Δ	Δ^2	Δ^3	Δ^4	Δ^5	Δ^6
x_0	y_0	Δy_0					
x_1	y_1	Δy_1	$\Delta^2 y_0$	$\Delta^3 y_0$			
x_2	y_2	Δy_2	$\Delta^2 y_1$	$\Delta^3 y_1$	$\Delta^4 y_0$		
x_3	y_3	Δy_3	$\Delta^2 y_2$	$\Delta^3 y_2$	$\Delta^4 y_1$	$\Delta^5 y_0$	$\Delta^6 y_0$
x_4	y_4	Δy_4	$\Delta^2 y_3$	$\Delta^3 y_3$	$\Delta^4 y_2$	$\Delta^5 y_1$	
x_5	y_5	Δy_5	$\Delta^2 y_4$				
x_6	y_6						

جدول ۲.۳: جدول تفاضل پیشین

x	y	Δ	Δ^2	Δ^3	Δ^4	Δ^5	Δ^6
x_0	$DEL(0,0)$						
x_1	$DEL(0,1)$	$DEL(1,0)$	$DEL(2,0)$				
x_2	$DEL(0,2)$	$DEL(1,1)$	$DEL(2,1)$	$DEL(3,0)$	$DEL(4,0)$		
x_3	$DEL(0,3)$	$DEL(1,2)$	$DEL(2,2)$	$DEL(3,1)$	$DEL(4,1)$	$DEL(5,0)$	$DEL(6,0)$
x_4	$DEL(0,4)$	$DEL(1,3)$	$DEL(2,3)$	$DEL(3,2)$	$DEL(4,2)$	$DEL(5,1)$	
x_5	$DEL(0,5)$	$DEL(1,4)$	$DEL(2,4)$	$DEL(3,3)$	$DEL(4,3)$		
x_6	$DEL(0,6)$	$DEL(1,5)$					

در جدول ۲.۳

$$\begin{aligned}
 DEL(4,0) &= DEL(3,1) - DEL(3,0) \\
 &= DEL(2,2) - DEL(2,1) - [DEL(2,1) - DEL(2,0)] \\
 &= DEL(1,3) - DEL(1,2) - 2[DEL(1,2) - DEL(1,1)] \\
 &\quad + DEL(1,1) - DEL(1,0) \\
 &= DEL(0,4) - DEL(0,3) - 3[DEL(0,3) - DEL(0,2)] \\
 &\quad + 3[DEL(0,2) - DEL(0,1)] - [DEL(0,1) - DEL(0,0)] \\
 &= DEL(0,4) - 4DEL(0,3) + 6DEL(0,2) \\
 &\quad - 4DEL(0,1) + DEL(0,0) \\
 &= y_4 - 4y_3 + 6y_2 - 4y_1 + y_0,
 \end{aligned}$$

می باشد. حال جدول تفاضل پیشین را با استفاده از جملات ساده تشکیل نموده می توانیم.

```

Do  $i = 1(1)n$ 
Do  $j = 1(1)n - i$ 
DEL  $(i, j) = \text{DEL}(i - 1, j + 1) - \text{DEL}(i - 1, j)$ 
NEXT  $j$ 
NEXT  $i$ 
End

```

۲.۳.۳ تفاضل پسین

تفاضلات $y_n - y_{n-1}, \dots, y_2 - y_1, y_1 - y_0$ بنام تفاضلات اول پسین یاد می شود، که به ترتیب به $\nabla y_1, \dots, \nabla y_2, \nabla y_n$ نمایش داده می شود. یعنی

$$\nabla y_1 = y_1 - y_0, \nabla y_2 = y_2 - y_1, \dots, \nabla y_n = y_n - y_{n-1}$$

در فوق ∇ بنام *اوپراتور تفاضل پسین*^۱ یاد می شود. و با روش مشابه تفاضلات مراتب بلندتر پسین را می توان تعریف نمود. بنابراین داریم:

^۱Backward Difference Operator