

# ПОЛИНОМИАЛЬНАЯ ИНТЕРПОЛЯЦИЯ ФУНКЦИИ ОДНОЙ ПЕРЕМЕННОЙ

## 1. Полином от одной переменной

Полином – это выражение, которое может быть построено из констант и переменных при помощи операций сложения, умножения и возведения в неотрицательную целочисленную степень. Два таких выражения, которые могут быть трансформированы друг в друга с использованием свойств сложения и умножения, рассматриваются как один и тот же полином.

Полином от одной переменной всегда может быть записан в форме:

$$a_n x^n + a_{n-1} x^{n-1} + \dots + a_2 x^2 + a_1 x + a_0 = \sum_{i=0}^n a_i x^i,$$

где  $a_0, \dots, a_n$  - константы (коэффициенты), а  $x$  - переменная.

Степень полинома от одной переменной – это наивысшая степень переменной в данном полиноме.

Функция вида  $f(x) = \sum_{i=0}^n a_i x^i$  называется полиномиальной функцией.

## 2. Интерполяция

Интерполяция – это способ нахождения промежуточных значений величины по имеющемуся дискретному набору известных значений.

При выполнении научных и инженерных расчетов, часто приходится оперировать с наборами значений, полученных опытным путём или методом случайной выборки. Может возникнуть необходимость на основании этих наборов построить функцию, на которую могли бы с высокой точностью попадать другие получаемые значения. Данная задача называется аппроксимацией. Интерполяция – это такая разновидность аппроксимации, при которой кривая построенной

функции проходит точно через имеющиеся точки данных.

Существует также близкая к интерполяции задача, которая заключается в аппроксимации какой-либо сложной функции другой, более простой функцией. Если некоторая функция слишком сложна для производительных вычислений, можно попытаться вычислить её значение в нескольких точках и по ним построить, т.е. интерполировать, более простую функцию. Данный подход не позволяет производить настолько же точные вычисления, но может иметь выигрыш в производительности.

### 3. Теорема Вейерштрасса - Стоуна

Пусть  $f$ - непрерывная функция, определённая на отрезке  $[a, b]$ . Тогда для любого  $\epsilon > 0$  существует такой полином  $p$  с вещественными коэффициентами, что для любого  $x$  из  $[a, b]$  выполнимо условия  $|f(x) - p(x)| < \epsilon$ .

### 4. Полиномиальная интерполяция функции одной переменной

Предположим, что у нас есть таблично заданная функция вида:

$X$	$Y$
$x_1$	$y_1$
$x_2$	$y_2$
...	...
$x_n$	$y_n$

Для интерполяции данной функции полиномом степени  $n$ , т.е.

полиномиальной функцией  $p(x) = c_0 + c_1x + c_2x^2 + \dots + c_nx^n$ , требуется найти коэффициенты  $c_0, c_1, \dots, c_n$ . Имея значения  $x_1, \dots, x_n$  и  $y_1, \dots, y_n$ , можно составить систему линейных уравнений вида:

$$\begin{cases} c_0 + c_1x_1 + c_2x_1^2 + \dots + c_{n-1}x_1^{n-1} = y_1 \\ c_0 + c_1x_2 + c_2x_2^2 + \dots + c_{n-1}x_2^{n-1} = y_2 \\ \dots \\ c_0 + c_1x_n + c_2x_n^2 + \dots + c_{n-1}x_n^{n-1} = y_n \end{cases}$$

В матричном виде данная система уравнений выглядит так:

$$\begin{pmatrix} 1 & x_1 & x_1^2 & \dots & x_1^{n-1} \\ 1 & x_2 & x_2^2 & \dots & x_2^{n-1} \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 1 & x_n & x_n^2 & \dots & x_n^{n-1} \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} c_0 \\ c_1 \\ c_2 \\ \dots \\ c_{n-1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \dots \\ y_n \end{pmatrix}$$

Решение данной системы уравнений:

$$\begin{pmatrix} c_0 \\ c_1 \\ c_2 \\ \dots \\ c_{n-1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & x_1 & x_1^2 & \dots & x_1^{n-1} \\ 1 & x_2 & x_2^2 & \dots & x_2^{n-1} \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 1 & x_n & x_n^2 & \dots & x_n^{n-1} \end{pmatrix}^{-1} \times \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \dots \\ y_n \end{pmatrix}$$

Таким образом, найдены коэффициенты полинома, интерполирующие таблично заданную функцию на интервале  $[x_1; x_n]$ .

#### 4. Оптимизация инвертирования матрицы

Матрица вида:

$$X = \begin{pmatrix} 1 & x_1 & x_1^2 & \dots & x_1^n \\ 1 & x_2 & x_2^2 & \dots & x_2^n \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 1 & x_n & x_n^2 & \dots & x_n^n \end{pmatrix}$$

называется Матрицей Вандермонда[1], существуют оптимизации нахождения её инверсии. В данном документе описано получение инверсии матрицы Вандермонда при помощи LU декомпозиции.

Квадратная матрица является инвертируемой, если её определитель не равен нулю. Определитель матрицы Вандермонда равен [2]:

$$\det(X) = \prod_{1 \leq i < j \leq n} (x_j - x_i)$$

Следовательно, для таблично заданной функции, где значения  $x$  не повторяются, матрица Вандермонда является инвертируемой.

Минором  $A \begin{bmatrix} a_1 & a_2 & \dots & a_k \\ b_1 & b_2 & \dots & b_k \end{bmatrix}$  матрицы  $A$  называется определитель такой

квадратной матрицы  $B$  порядка  $k$ , элементы которой стоят в матрице  $A$  на пересечении строк с номерами  $a_1, a_2, \dots, a_k$  и столбцов с номерами  $b_1, b_2, \dots, b_k$ . Если матрица  $B$  составлена из первых  $k$  строк и первых  $k$  столбцов матрицы  $A$ , то такой минор называется ведущим главным минором.

Если квадратная матрица инвертируема, то она допускает LU декомпозицию тогда и только тогда, когда все её ведущие главные миноры не равны нулю [3].

Если посмотреть на матрицу  $X$ , то видно, что все матрицы, полученные из неё для расчета всех её главных ведущих миноров, так же являются матрицами Вандермонда, и их определители не равны нулю, если таблично заданная функция не имеет повторяющихся значений  $x$ . Следовательно, матрица  $X$  допускает LU декомпозицию.

LU декомпозиция инверсии матрицы Вандермонда разработана в [4] и приведена здесь в готовом виде:

$$L_{ij}^{-1} = \begin{cases} 0, & i < j \\ 1, & i = j = 1 \\ \prod_{k=1, k \neq j}^i \frac{1}{x_j - x_k}, & otherwise \end{cases}$$

$$U_{ij}^{-1} = \begin{cases} 0, & i = 0 \\ 1, & i = j \\ 0, & j = 1 \\ U_{i-1, j-1}^{-1} - U_{i, j-1}^{-1} x_{j-1}, & otherwise \end{cases}$$

## Интегрирование и дифференцирование численно заданной функции

После нахождения полинома  $p(x)$ , интерполирующего функцию  $f(x)$  на заданном отрезке  $[a, b]$ , можно положить, что:

$$f'(x) = p'(x),$$

$$F(x) = P(x),$$

где  $f'(x)$ ,  $p'(x)$  – производные функции и интерполирующего её полинома, а  $F(x)$  и  $P(x)$  – первообразные.

Символьное вычисление производной и первообразной полинома степени  $n$  производится с использованием готовых формул для элементарных функций:

$$(x^a)' = ax^{a-1},$$

$$c' = 0,$$

$$\int adx = ax + C,$$

$$\int x^n dx = \frac{x^{n+1}}{n+1} + C, n \neq -1.$$

Так же можно найти определённый интеграл интерполируемой функции, используя теорему Ньютона-Лейбница:

$$\int_a^b f(x)dx = F(b) - F(a),$$

где  $F(x)$  – первообразная функции  $f(x)$ .

Возможно символьно вычислить его производную и неопределённый интеграл по стандартным формулам, а так же определённый интеграл по формуле Ньютона-Лейбница:

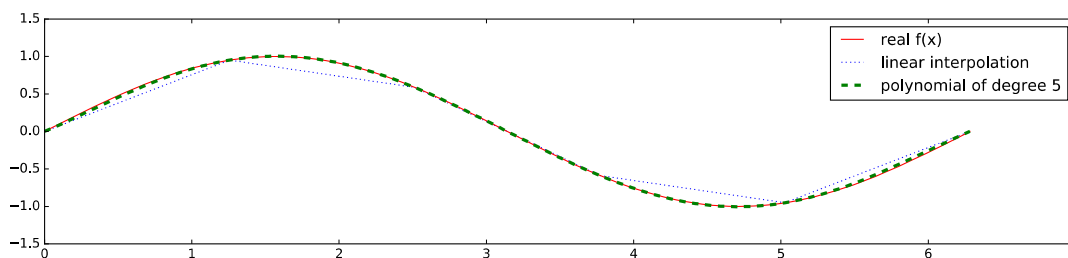
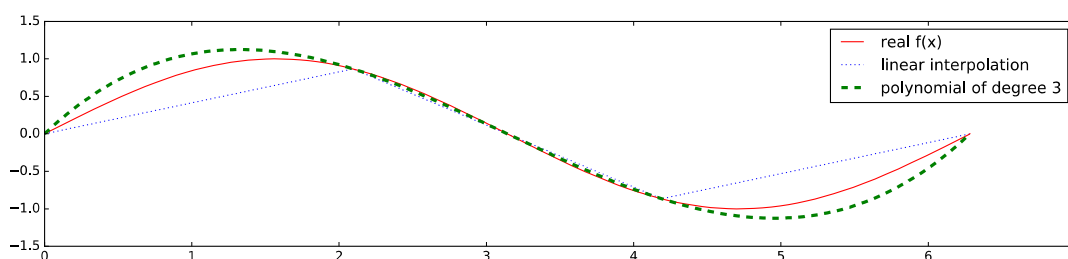
$$\int_a^b f(x)dx = F(b) - F(a),$$

где  $F(x)$  - первообразная функции  $f(x)$ .

## Применение

Полиномы могут быть использованы для интерполяции и аппроксимации сложных кривых, например, формы букв в типографии, по нескольким точкам. Полиномы находят применение в вычислении натурального логарифма и тригонометрических функций: если создать таблицу контрольных точек и интерполировать значения между данными точками, производительность будет значительно выше, и при этом качественней, чем линейная интерполяция (которая является частным случаем полинома степени 1).

На следующих графиках изображено сравнение линейной и полиномиальной интерполяции функции  $\sin(x)$ :



Производная и интеграл имеют много применений в компьютерной графике и моделировании, например, могут быть использованы при вычисления ускорения, скорости и позиции кисти графического редактора при рисовании кривой линии или элемента системы частиц для наложения эффекта цвета или толщины с зависимостью от данных параметров.

## Реализация

Исходный код программы на Python 3, интерполирующей функцию синуса по 6 заданным точкам на интервале  $[0, 2\pi]$  можно найти по указанной ссылке:

<https://gist.github.com/slavust/213f01889c01bccdda8033f8c9ef1075>

## ССЫЛКИ

1. Wikipedia: Vandermonde matrix.  
[https://en.wikipedia.org/wiki/Vandermonde\\_matrix](https://en.wikipedia.org/wiki/Vandermonde_matrix)
2. Milne-Thompson, L. M. : The Calculus of Finite Differences. Macmillan Co. , 1933. (page 9).
3. Horn, Roger A.; Johnson, Charles R. (1985), Matrix Analysis, Cambridge University Press, Corollary 3.5.5.
4. Turner, L. Richard. Inverse of the Vandermonde matrix with applications.