

Hermite-Interpolation

Stützstellen $x_i, i=0, \dots, n$

Werte $f_i, i=0, \dots, n$

Ableitungen $f'_i, i=0, \dots, n$

klassische Hermite-Interpolation

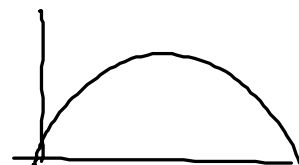
$$P \in \Pi_3 \text{ mit } \begin{aligned} P(x_0) &= f(x_0) & P'(x_0) &= f'(x_0) \\ P(x_1) &= f(x_1) & P'(x_1) &= f'(x_1) \end{aligned}$$

Bsp $f(x) = \sin(x), x_0 = 0, x_1 = \pi$

Zur Erinnerung: $f[x_k, \dots, x_l] =$

$$\frac{f[x_{k+1}, \dots, x_l] - f[x_k, \dots, x_{l-1}]}{x_l - x_k}$$

$$f[x_0, x_0] = f'(x_0) = \lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f(x) - f(x_0)}{x - x_0}$$



$x \mid y$

0

1

π

0

π

0

π

0

$\rightarrow f'(0) = 1$

$\rightarrow f'(\pi) = -1$

$\rightarrow f[0, \pi] = f[0, \pi]$

$$f[0, \pi, \pi] = \frac{f[\pi, \pi] - f[0, \pi]}{\pi - 0} = \frac{-1 - 0}{\pi} = -\frac{1}{\pi}$$

$$\circ \geq f[0, 0, \pi, \pi] = \frac{f[0, \pi, \pi] - f[0, 0, \pi]}{\pi - 0}$$

$$= \frac{-\frac{1}{\pi} - \frac{1}{\pi}}{\pi} = \circ$$

dividierte Differenzen

$$a_0 = 0$$

$$a_1 = 1$$

$$a_2 = -\frac{1}{\pi}$$

$$a_3 = 0$$

Newton-Polynom $a_0 + (x-x_0)(a_1 + (x-x_1)(a_2 + (x-x_2)a_3))$
 $= x(1+x(-\frac{1}{\pi}))$

Erweiterung um $x_4 = \frac{\pi}{2}$:

$$\begin{array}{l|ll} 0 & 0 & \\ 0 & 0 & 1 \\ \pi & 0 & 0 \\ \frac{\pi}{4} & 0 & -1 \\ \pi/2 & 1 & \frac{1-0}{\pi/2-\pi} = -\frac{2}{\pi} \end{array} \quad \begin{array}{l} -1/\pi \\ -1/\pi \\ \frac{-\frac{2}{\pi} + 1}{-\pi/2} = \frac{4-2\pi}{\pi^2} \\ 0 \\ \frac{8-2\pi}{\pi^3} \\ \frac{16-4\pi}{\pi^4} \end{array}$$

Newton-Polynom $a_0 + (x-x_0)\{a_1 + (x-x_1)(a_2 + (x-x_2)(a_3 + (x-x_3)a_4))\}$
 $= x(1+x(-\frac{1}{\pi} + (x-\pi)(0 + (x-\frac{\pi}{4})\frac{16-4\pi}{\pi^4})))$

Aufwand der Interpolation

- Aspekte
- (a) Aufwand der Auswertung $P(x)$
 - (b) Zusatzaufwand für anderes x
 - (c) Zusatzaufwand für andere f_i
 - (d) Zusatzaufwand für weitere Stützstelle

(i) Lagrange-Interpolation

$$P(x) = \sum_{i=0}^n f_i \left(\prod_{\substack{j=0 \\ j \neq i}}^n \frac{x-x_j}{x_i-x_j} \right)$$

- (a) $O(n^2)$
- (b) $O(n^2)$
- (c) $O(n)$
- (d) $O(n^2)$

(ii) Newton-Interpolation (Horner)

$$P(x) = a_0 + (x-x_0) (a_1 + (x-x_1) (\dots))$$

$$a_i = f[x_0, \dots, x_i]$$

(a) $O(n^2)$ für div. Differenzen } $O(n^2)$
 $O(n)$ für Horner-Auswertung

(b) $O(n)$

(c) $O(n^2)$ für div. Diff.

(d) $O(n)$ für $f[x_0, \dots, x_{n-1}]$ } $O(n)$
 $O(n)$ Auswertung

(iii) baryzentrische Interpolation
ausgehend von Lagrange

$$P(x) = \sum_{i=0}^n f_i \frac{\prod_{\substack{j=0 \\ j \neq i}}^n \frac{x-x_j}{x_i-x_j}}{(x-x_i) \prod_{\substack{j=0 \\ j \neq i}}^n (x_i-x_j)}$$

- unabhängig von x

$$l(x) = \prod_{j=0}^n (x-x_j), \quad w_i = \frac{1}{\prod_{\substack{j=0 \\ j \neq i}}^n (x_i-x_j)}$$

$$P(x) = l(x) \sum_{i=0}^n f_i \frac{1}{(x-x_i) w_i}$$

Achtung: bei Auswertung
 $x = x_i$ gesondert
behandeln

(a) $w_i : O(n^2)$ } $O(n^2)$
 $l(x) : O(n)$
 $P(x) : O(n)$

(b) $l(x) : O(n)$ } $O(n)$
 $P(x) : O(n)$

(c) $P(x) : O(n)$

(d) Änderung der $w_i : O(n)$ } $O(n)$
 $l(x) : O(n)$
 $P(x) : O(n)$

Stabilität der Auswertung

Newton - Horner

$$P_n(x) = a_0 + (x-x_0) P_{n-1}(x)$$

Stabilitätsindikator

$$P_n = \underbrace{+ \circ \cdot \circ}_{g} [-, P_{n-1}]$$

$$\sigma_n \kappa_n \leq \underbrace{\sigma_+ \kappa_+}_{=1} + \kappa_+ \sigma_g \kappa_g$$

$$\sigma_g \kappa_g \leq \underbrace{\sigma_- \kappa_-}_{=1} + \kappa_- \max \left(\underbrace{\sigma_{n-1} \kappa_{n-1}}_{\geq 1} \right)$$

$$\leq 1 + \underbrace{\kappa_-}_{=2} \sigma_{n-1} \kappa_{n-1}$$

$$\leq 1 + 2 \sigma_{n-1} \kappa_{n-1}$$

$$\Rightarrow \sigma_n \kappa_n \leq 1 + \kappa_+ (1 + 2 \sigma_{n-1} \kappa_{n-1})$$

$$\approx 1, \text{ falls } \kappa_+ \ll 1$$

$$\approx 2^n, \text{ falls } \kappa_+ \approx 1$$

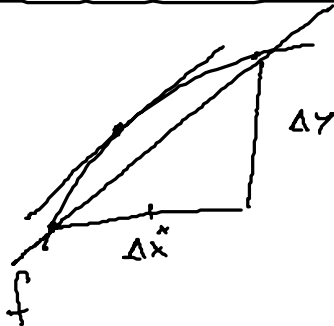
$$\gg 2^n, \text{ falls } \kappa_+ \gg 1$$

$$|a_0| \gg |g| = |(x-x_0) P_{n-1}(x)|$$

$$a_0 \approx (x-x_0) P_{n-1}(x)$$

$$a_0 \approx -(x-x_0) P_{n-1}(x)$$

Numerische Differentiation



$$f'(x) \approx \frac{\Delta y}{\Delta x} = \frac{f(x+h) - f(x-h)}{2h} = g(f, h)$$

$$\kappa_{rel} = \frac{\|f\| \cdot \|g'\|}{\|g\|}$$

$$\Rightarrow \kappa_{rel} = \frac{1}{h}$$

$$g' = \frac{[-1, 1]}{2h} = O\left(\frac{1}{h}\right)$$

$$\|f\| \approx \text{const}$$

$$\|g\| = \|f'\| = \text{const}$$

Approximationsfehler $\mathcal{O}(h^2)$

Fehleräquibrierung

$$\frac{\epsilon_{ps}}{h} = k_{rel} \cdot \epsilon_{ps} \approx h^2$$

$$\Rightarrow h \approx \sqrt[3]{\epsilon_{ps}}$$

