

**ПРИМЕНЕНИЕ МЕТОДА РЕГУЛЯРИЗАЦИИ ДЛЯ ЗАДАЧ ЧИСЛЕННОГО
ДИФФЕРЕНЦИРОВАНИЯ**

Рассматривается применение метода регуляризации А.Н.Тихонова для задач сглаживания информации и частного дифференцирования функции, заданной приближено.

Функции, получаемые из эксперимента или путем измерений и наблюдений, неизбежно содержат погрешности. Для использования их в расчетах необходимо сначала «сглаживать» их значения. Во многих задачах требуется находить их производные.

Задача нахождения производной n -го порядка $u(x)$ от функции $f(x)$ такая, что $f(0) = f'(0) = \dots = f^{(n-1)}(0) = 0$, сводится к решению интегрального уравнения первого рода [1]

$$\int_0^x \frac{1}{(n-1)!} (x-s)^{n-1} u(s) ds = f_\delta(x). \quad (1)$$

Эта задача не обладает свойством устойчивости, что приводит к большим затруднениям при приближенном вычислении производных.

Решение уравнения (1) сводится к нахождению функции $u(x)$, сообщающей минимум следующему сглаживающему функционалу [1]

$$M^\alpha [u, f_\delta] = \int_c^d \left\{ \int_0^x K(x,s) u(s) ds - f_\delta(x) \right\}^2 dx + \alpha \int_0^x \left\{ u^2(s) + \left(\frac{du}{ds} \right)^2 \right\} ds. \quad (2)$$

Здесь

$$K(x,s) = \frac{1}{(n-1)!} (x-s)^{n-1};$$

n означает порядок производной функции $f_\delta(x)$; α – параметр регуляризации.

Составим для функционала (2) уравнение Эйлера

$$\int_0^x \bar{K}(s,t) u(t) dt + \alpha(u(s) - u''(s)) = g(s), \quad (3)$$

где

$$\bar{K}(s,t) = \int_c^d K(x,s) K(x,t) dx, \quad g(s) = \int_c^d K(x,s) f_\delta(x) dx.$$

Дискретизируем задачу (3) на равномерной сетке. Отрезок $[c, d]$ разобьем на n равных частей точками

$$x_j = c + jl, \quad j = 0, 1, \dots, n; \quad x_n = d, \quad l = (d - c) / n.$$

Интегралы в уравнении (3) заменим интегральными суммами по формуле трапеций, а $u''(s)$ – разностным отношением:

$$\frac{l}{2} \sum_{j=1}^n \{ \bar{K}(s_i, t_{j-1}) u_{j-1} + \bar{K}(s_i, t_j) u_j \} + \alpha u_i - \frac{\alpha}{l^2} (u_{i-1} - 2u_i + u_{i+1}) = g_i, \quad (4)$$

где

$$g_i = \int_c^d K(x, s_i) f_\delta(x) dx, \quad i = 0, 1, \dots, n.$$

Производные $u''(s)$ на концах отрезка $[c, d]$ вычисляются по формулам

$$u_o'' \approx \frac{u_o - 2u_1 + u_2}{l^2}, \quad u_n'' \approx \frac{u_{n-2} - 2u_{n-1} + u_n}{l^2}.$$

(5)

Значения $\overline{K}(s_i, t_j)$ и g_i вычисляются также по формуле трапеций:

$$\overline{K}(s_i, t_j) = \int_c^d K(x, s_i) K(x, t_j) dx \approx \frac{l}{2} \sum_{k=1}^n \{ K(x_{k-1}, s_i) K(x_{k-1}, t_j) + K(x_k, s_i) K(x_k, t_j) \} \quad (6)$$

$$g_i = \int_c^d K(x, s_i) f_\delta(x) dx \approx \frac{l}{2} \sum_{k=1}^n \{ K(x_{k-1}, s_i) f_\delta^{k-1} + K(x_k, s_i) f_\delta^k \}. \quad (7)$$

Подставляя формулы (5), (6), (7) в (4), получаем систему линейных алгебраических уравнений

$$B_\alpha u \equiv Bu + \frac{\alpha}{l^2} Cu = g. \quad (8)$$

Здесь $B = (b_{ij})$ ($i, j = 0, 1, \dots, n$) – матрица с элементами

$$b_{ij} = \beta_i \left\{ K(x_0, s_i) K(x_0, t_j) + 2 \sum_{k=1}^{n-1} K(x_k, s_i) K(x_k, t_j) + K(x_n, s_i) K(x_n, t_j) \right\},$$

где

$$\beta_0 = \beta_n = l^2 / 4, \quad \beta_i = l^2 / 2, \quad i = 1, 2, \dots, n-1;$$

C – матрица вида

$$C = \begin{pmatrix} l^2 - 1 & 2 & -1 & 0 & \text{К} & 0 & 0 & 0 \\ -1 & l^2 + 2 & -1 & 0 & \text{К} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & l^2 + 2 & -1 & \text{К} & 0 & 0 & 0 \\ \text{К К К К} \dots \dots \dots \text{К К К К К К К К} \dots \dots \dots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \text{К} & -1 & l^2 + 2 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \text{К} & -1 & 2 & l^2 - 1 \end{pmatrix};$$

g – вектор с компонентами $(g_0, g_1, \dots, g_n)^T$,

где

$$g_i \approx \frac{l}{2} \left\{ K(x_0, s_i) f_\delta^0 + 2 \sum_{k=1}^{n-1} K(x_k, s_i) f_\delta^k + K(x_n, s_i) f_\delta^n \right\}, \quad i = 0, 1, \dots, n.$$

Пусть вместо $f(x)$ мы имеем $f_\delta(x_i) = f(x_i) [1 + \mathcal{E}(v_i - 0,5)]$, где \mathcal{E} – уровень погрешности, v_i – случайные числа на отрезке $[0, 1]$.

В случае первой производной, т. е. при $n=1$ имеем $K(x, s) = 1$, поэтому $\overline{K}(s, t) = \xi$,

а матрица B имеет элементы $b_{ij} = \beta_i \left(\xi_0 + 2 \sum_{k=1}^{n-1} \xi_k + \xi_n \right)$.

Для нахождения первой производной можно составить другой функционал Тихонова [2]

$$M^\alpha [u, f_\delta] = \|u - f_\delta\|_{L_2}^2 + \alpha \|u\|_{W_2^1}^2, \quad (9)$$

соответствующий задаче

$$Eu = f, \quad u \in W_2^1, \quad f \in L_2, \quad (10)$$

где E – оператор вложения из W_2^1 в L_2 . Из общей теории следует, что если u_δ^α – экстремаль функционала (9), а значение параметра α (δ) выбрано по критерию невязки

$$\rho(\alpha) = \|u_\delta^\alpha - f_\delta\|_{L_2}^2 = \delta^2,$$

то

$$\lim_{\delta \rightarrow 0} \|u_\delta^\alpha - \bar{u}\|_{W_2'} = \lim_{\delta \rightarrow 0} \|u_\delta^\alpha - \bar{f}\|_{W_2'} = 0.$$

Таким образом, функция $u_\delta^\alpha(x)$ дифференцируема почти всюду и ее производная $\frac{d}{dx}u_\delta^\alpha(x)$ при $\delta \rightarrow 0$ стремится к $\frac{d}{dx}\bar{f}(x)$ в норме L_2 .

Если задача решается со свободными концами, т.е. $\bar{f}'(c) = \bar{f}'(d) = 0$, то, приравняв к нулю первую вариацию функционала (9), получим уравнение для экстремали функционала:

$$u - f_\delta + \alpha u - \alpha u'' = 0, \quad u'(c) = u'(d) = 0. \quad (11)$$

Выберем по x равномерную сетку с шагом $l = (d - c)/n$: $x_i = c + il$, $i = 0, 1, \dots, n$. Тогда для внутренних точек сетки

$$u_i + \alpha u_i - \frac{\alpha}{l^2}(u_{i-1} - 2u_i + u_{i+1}) = f_i, \quad i = 1, \dots, n-1,$$

или

$$-\frac{\alpha}{l^2}u_{i-1} + \left(1 + \alpha + \frac{2\alpha}{l^2}\right)u_i - \frac{\alpha}{l^2}u_{i+1} = f_i, \quad i = 1, 2, \dots, n-1. \quad (12)$$

Так как

$$u_0'' \approx \frac{u_0 - 2u_1 + u_2}{l^2}, \quad u_n'' \approx \frac{u_{n-2} - 2u_{n-1} + u_n}{l^2},$$

то для $i = 0$ и $i = n$ получаем уравнения

$$\left(1 + \alpha - \frac{\alpha}{l^2}\right)u_0 + \frac{2\alpha}{l^2}u_1 - \frac{\alpha}{l^2}u_2 = f_0$$

(13)

и

$$-\frac{\alpha}{l^2}u_{n-2} + \frac{2\alpha}{l^2}u_{n-1} + \left(1 + \alpha - \frac{\alpha}{l^2}\right)u_n = f_n \quad (14)$$

соответственно.

Полученная система уравнений (12) – (14) легко решается для фиксированного α методом прогонки. Устойчивость метода прогонки при наших значениях коэффициентов гарантируется [3]. Значение параметра регуляризации α может быть выбрано по критерию невязки.

Рассмотрим примеры приближенного вычисления производных 1 – го порядка [1]. Пусть:

$$1) f_1(x) = \int_0^{x-2} e^{-t^4} dt. \text{ Тогда } u_1'(x) = e^{-\xi^4}, \quad \xi = x-2.$$

$$2) f_2(x) = \int_0^x \sin \xi d\xi. \text{ Тогда } u_2'(x) = \sin x.$$

Графики точных и приближенных производных функций $f_1(x)$ и $f_2(x)$ показаны соответственно на рис. 1 и 2. Уровень погрешности правой части в обоих случаях равен $\varepsilon = 20\%$.

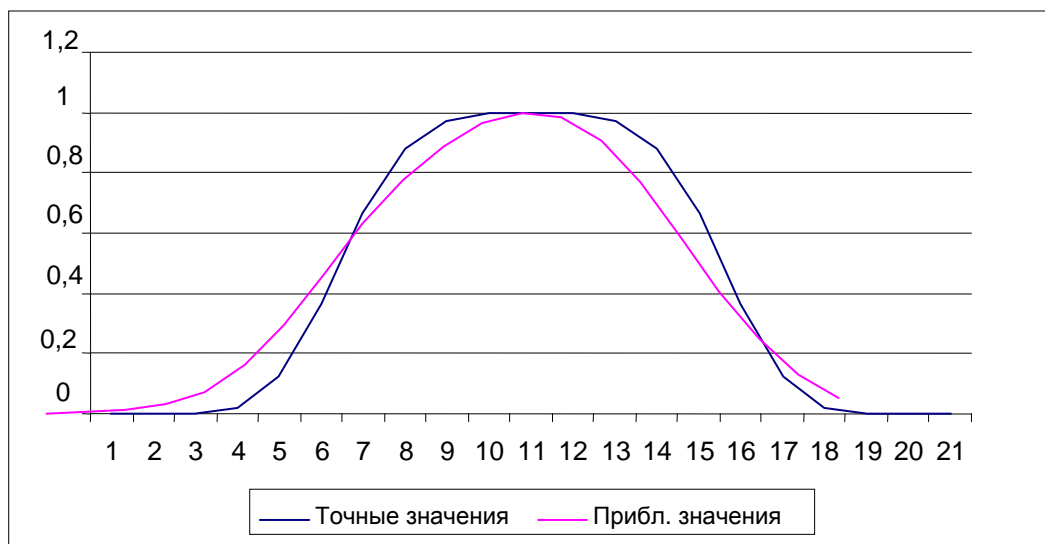


Рис.1. График функции $u'(x) = e^{-\xi^4}$, $\xi = x-2$.

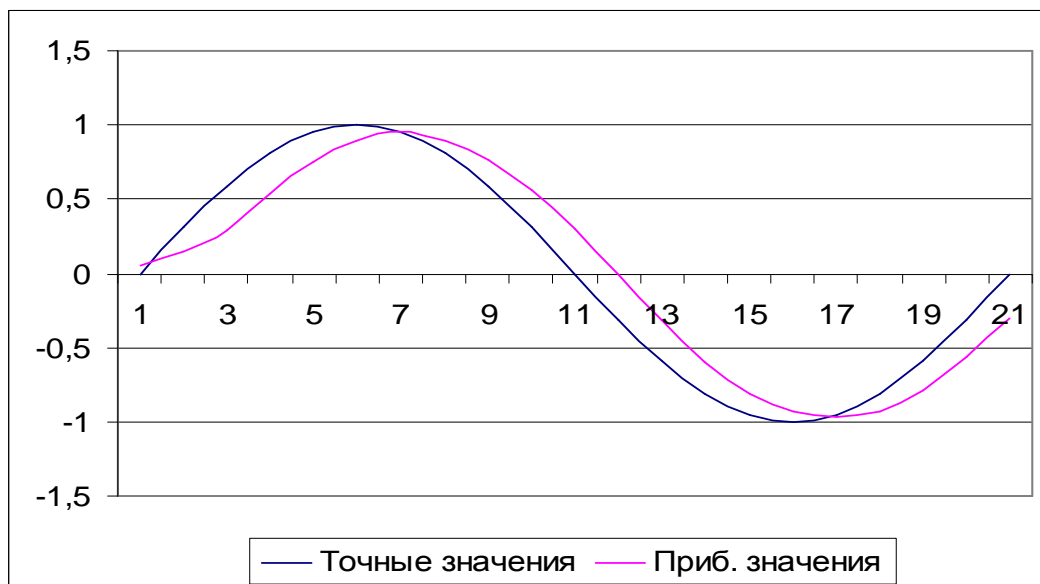


Рис. 2. График функции $u'(x) = \sin x$.

Литература:

1. Тихонов А. Н., Арсенин В. Я. Методы решения некорректных задач. – М.: Наука, 1986. – 288 с.
 2. Гончарский А. В., Черпащук А. М., Ягола А. Г. Численные методы решения обратных задач астрофизики. – М.: Наука, 1978. – 336 с.
- Самарский А. А. Теория разностных схем. – М.: Наука, 1977. – 656 с