

Integrální počet II

Kapitola XVII. Numerický výpočet určitých integrálů (t. zv. mechanická kvadratura)

In: Vojtěch Jarník (author): Integrální počet II. (Czech). Praha: Academia, 1984. pp. 666--682.

Persistent URL: <http://dml.cz/dmlcz/402064>

Terms of use:

© Vojtěch Jarník, 1976

Institute of Mathematics of the Academy of Sciences of the Czech Republic provides access to digitized documents strictly for personal use. Each copy of any part of this document must contain these *Terms of use*.



This paper has been digitized, optimized for electronic delivery and stamped with digital signature within the project *DML-CZ: The Czech Digital Mathematics Library* <http://project.dml.cz>

NUMERICKÝ VÝPOČET URČITÝCH INTEGRÁLŮ
(T. ZV. MECHANICKÁ KVADRATURA)*

§ 1. Úvodní poznámky. Poznámka 1 (Lagrangeův interpolační polynom). Buďte x_0, x_1, \dots, x_r ($r \geq 0$) navzájem různá konečná komplexní čísla. Pro $j = 0, 1, \dots, r$ sestrojme polynom

$$(1) \quad p_j(x) = p_j(x_0, \dots, x_r; x) = \frac{\prod_{\substack{k=0 \\ k \neq j}}^r (x - x_k)}{\prod_{\substack{k=0 \\ k \neq j}}^r (x_j - x_k)};$$

je to polynom r -tého stupně, $p_j(x_j) = 1$, $p_j(x_k) = 0$ pro $k \neq j$. Jsou-li tedy y_0, y_1, \dots, y_r jakákoliv konečná komplexní čísla (nemusí být navzájem různá), je $P(x) = \sum_{j=0}^r y_j p_j(x)$ polynom s těmito vlastnostmi:

1. P je stupně nejvýše r -tého.
2. $P(x_j) = y_j$ pro $j = 0, 1, \dots, r$.

Dále je P jediný polynom s těmito vlastnostmi. Neboť jestliže polynom Q má také tyto vlastnosti, je $P - Q$ polynom stupně nejvýše r -tého,¹⁾ ale má aspoň $r + 1$ kořenů x_0, x_1, \dots, x_r . Bude-li třeba, budeme místo $P(x)$ psát $P(x_0, \dots, x_r; y_0, \dots, y_r; x)$.

Speciálně: Je-li f funkce, mají-li konečnou hodnotu v bodech x_0, \dots, x_r , je

$$(2) \quad P(x_0, \dots, x_r; f(x_0), \dots, f(x_r); x) = \sum_{j=0}^r f(x_j) p_j(x)$$

onen (jediný) polynom stupně nejvýše r -tého, který v bodech x_0, \dots, x_r nabývá týchž hodnot jako funkce f ; říkáme mu Lagrangeův interpolační polynom (příslušný k funkci f a k bodům x_0, \dots, x_r).

¹⁾ Vzpomeňme: Mluvíme-li o polynomu stupně nejvýše r -tého, nevylučují polynom „nulový“.

Poznámka 2. Necht $-\infty < a \leq x_0 < x_1 < \dots < x_r \leq b < +\infty$ a necht reálná funkce f má v $\langle a, b \rangle$ konečnou derivaci řádu $r + 1$. Budiž $P(x)$ polynom (2). Potom pro každé $x \in \langle a, b \rangle$ je

$$(3) \quad f(x) = P(x) + \frac{(x - x_0) \dots (x - x_r)}{(r + 1)!} f^{(r+1)}(\xi),$$

kde $a < \xi < b$ (ξ ovšem závisí na x); důkaz viz v **D II**, kap. V, § 7, příkl. 1.

Poznámka 3. Od tohoto okamžiku půjde v této kapitole výhradně o konečné reálné funkce jedné reálné proměnné. Zachovejme předpoklady a označení pozn. 2. Potom pro $a \leq \alpha < \beta \leq b$ je

$$(4) \quad \int_{\alpha}^{\beta} f(x) dx = \int_{\alpha}^{\beta} P(x) dx + \frac{1}{(r + 1)!} \int_{\alpha}^{\beta} (x - x_0) \dots (x - x_r) f^{(r+1)}(\xi) dx;$$

poslední integrál dovedeme odhadnouti, známe-li nějaký odhad funkce $f^{(r+1)}$ v $\langle a, b \rangle$. Naším úkolem bude toto: Známe-li hodnoty $f(x_j)$, můžeme integrál funkce f nahraditi přibližně integrálem funkce P ; přitom je ovšem záhodno odhadnout chybu, které se tím dopustíme, t. j. odhadnout poslední integrál v (4).²⁾ Je-li na př. $|f^{(r+1)}(x)| \leq M$ pro všechna $x \in \langle a, b \rangle$, vychází

$$(5) \quad \left| \int_{\alpha}^{\beta} f(x) dx - \int_{\alpha}^{\beta} P(x) dx \right| \leq \frac{M}{(r + 1)!} \int_{\alpha}^{\beta} |x - x_0| \dots |x - x_r| dx.$$

Integrál funkce P dovedeme vypočísti; jest

$$(6) \quad \int_{\alpha}^{\beta} P(x) dx = C_0^{(r)} f(x_0) + \dots + C_r^{(r)} f(x_r),$$

$$(7) \quad C_j^{(r)} = \frac{1}{\prod_{\substack{k=0 \\ k \neq j}}^r (x_j - x_k)} \int_{\alpha}^{\beta} \prod_{\substack{k=0 \\ k \neq j}}^r (x - x_k) dx.$$

²⁾ Těto metody lze užití k numerickému výpočtu integrálu funkce f , známe-li pouze konečný počet hodnot této funkce; tak je tomu na př. často v aplikacích, jestliže hodnoty funkce f stanovíme měřením. K odhadu chyby podle vzorce (4) jest ovšem třeba znáti nějaký odhad derivace $f^{(r+1)}$.

Čísla $C_j^{(r)}$ nezávisí na tvaru funkce f , závisí ovšem na $\alpha, \beta, x_0, \dots, x_r$; na volbě těchto čísel závisí též tvar „zbytku“, t. j. posledního integrálu v (4). Některé případy probereme v této kapitole.

Cvičení

V těchto cvičeních určíme tvar polynomu (1) pro některé speciální volby bodů x_0, \dots, x_r . K cvič. 1, 2 je vhodné si zopakovat pozn. 2 v kap. XIII, § 8.

1. Zvolme $x_j = \cos \left((2j+1) \frac{\pi}{2(r+1)} \right)$ ($j = 0, \dots, r$); to jsou zřejmě kořeny t. zv. Čebyševova polynomu³⁾ $T_{r+1}(x) = \frac{1}{2^r} \cos(r+1)\Theta$, kde $x = \cos \Theta$.

Tedy

$$p_j(x) = C \frac{T_{r+1}(x)}{x - x_j},$$

kde C je konstanta. Podmínka $p_j(x_j) = 1$ dává $C = (T'_{r+1}(x_j))^{-1}$. Odtud snadno

$$p_j(x) = \frac{2^r}{r+1} (-1)^j \sqrt{1-x_j^2} \frac{T_{r+1}(x)}{x-x_j}.$$

2. Zvolme $x_j = \cos \left((j+1) \frac{\pi}{r+2} \right)$ ($j = 0, \dots, r$). Ježto

$$\frac{d}{dx} T_{r+2}(x) = \frac{r+2}{2^{r+1}} \frac{\sin(r+2)\theta}{\sin\theta} (x = \cos\theta),$$

jsou x_j právě všechny kořeny polynomu $T'_{r+2}(x)$. Podobně jako v cvič. 1 vyjde

$$p_j(x) = \frac{2^{r+1}}{(r+2)^2} (-1)^j (1-x_j^2) \frac{T'_{r+2}(x)}{x-x_j}.$$

3. Zvolme

$$x_j = \exp \left(\frac{2\pi i j}{r+1} \right) \quad (j = 0, \dots, r; \exp(z) = e^z).$$

Vyjde

$$p_j(x) = \frac{1}{r+1} x_j \frac{x^{r+1} - 1}{x - x_j}.$$

³⁾ Kdo se o těchto polynomech chce poučiti podrobněji, najde něco v kap. XIV, § 9.

§ 2. Cotesova metoda. Při této metodě se integrační interval rozdělí body x_0, x_1, \dots, x_r na r stejných dílů.

Věta 246. *Budte a, h, r konečná reálná čísla, $h > 0, r$ celé, $r > 0$. Budiž $f(x)$ funkce reálná a spojitá v $\langle a, a + hr \rangle$. Položme*

$$(8) \quad \int_a^{a+hr} f(x) dx = h \sum_{j=0}^r C_j^{(r)} f(a + jh) + R,$$

kde

$$(9) \quad C_j^{(r)} = \frac{(-1)^{r-j}}{j!(r-j)!} \int_0^r t(t-1) \dots (t-(j-1))(t-(j+1)) \dots (t-r) dt.$$

Potom pro R platí tyto odhady (při čemž $\xi = \xi(t)$ znamená číslo intervalu $\langle a, a + hr \rangle$, závislé na t):

I. Existuje-li v $\langle a, a + hr \rangle$ konečná derivace $f^{(r+1)}(x)$, jest

$$(10) \quad R = \frac{h^{r+2}}{(r+1)!} \int_0^r t(t-1) \dots (t-r) f^{(r+1)}(\xi) dt.$$

II. Je-li r sudé a existuje-li v $\langle a, a + hr \rangle$ konečná derivace $f^{(r+2)}(x)$, jest

$$(11) \quad R = \frac{h^{r+3}}{(r+2)!} \int_0^r t(t-1) \dots (t-r) \left(t - \frac{r}{2}\right) f^{(r+2)}(\xi) dt.$$

Důkaz. Položme $F(x) = f(a + hx)$, takže

$$(12) \quad \int_a^{a+hr} f(x) dx = h \int_0^r F(x) dx, \quad F(j) = f(a + jh), \quad F^{(k)}(x) = h^k f^{(k)}(a + hx),$$

pokud existuje konečná derivace vpravo. Budiž $P(x)$ polynom $P(0, 1, \dots, r; F(0), F(1), \dots, F(r); x)$. Podle poznámky 3 v § 1 (kde klademe $\alpha = 0, \beta = r, x_j = j$ a místo f píšeme F) je

$$(13) \quad \int_0^r P(x) dx = \sum_{j=0}^r C_j^{(r)} F(j),$$

kde $C_j^{(r)}$ (viz (7)) jsou vskutku dána vzorcem (9). Číslo R v rovnici (8) je pak podle (12), (13) dáno rovnicí

$$(14) \quad R = h \int_0^r (F(x) - P(x)) dx .$$

Tvrzení I plyne pak ihned z rovnice (4) v § 1, pozn. 3. Tvrzení II pak dokážeme takto:

Budiž r sudé, $r = 2s$. Budiž x libovolné číslo z $\langle 0, 2s \rangle$, různé od čísel $0, 1, 2, \dots, 2s$. Vyšetřujme tuto funkci proměnné z :

$$\begin{aligned} \Phi(z) = F(z) - P(z) - \frac{z(z-1) \dots (z-2s)}{x(x-1) \dots (x-2s)} \cdot \frac{z-s}{x-s} \cdot (F(x) - P(x)) - \\ - \frac{z(z-1) \dots (z-2s)(z-x)}{s(s-1) \dots 1 \cdot (-1) \cdot (-2) \dots (-s)(s-x)} (F'(s) - P'(s)) . \end{aligned}$$

Jest $\Phi(z) = 0$ pro $z = x, 0, 1, \dots, 2s$; mimo to jest $\Phi'(s) = 0$. Podle Rolleovy věty má tedy funkce $\Phi'(z)$ v $(0, 2s)$ vedle kořenu s ještě dalších $2s + 1$ různých kořenů. Podle věty 84 v D II (aplikované na funkci $\Phi'(z)$) existuje $\tau \in (0, 2s)$ tak, že $\Phi^{(2s+2)}(\tau) = 0$, t. j.

$$(15) \quad \begin{aligned} 0 = F^{(2s+2)}(\tau) - \frac{(2s+2)! (F(x) - P(x))}{x(x-1) \dots (x-2s)(x-s)} - \\ - (-1)^s \frac{(2s+2)! (F'(s) - P'(s))}{(s!)^2 (s-x)} . \end{aligned}$$

Vypočteme-li odtud $F(x) - P(x)$ a integrujeme od 0 do $2s$, obdržíme

$$(16) \quad \begin{aligned} \int_0^{2s} (F(x) - P(x)) dx = \frac{1}{(2s+2)!} \int_0^{2s} x(x-1) \dots \\ \dots (x-2s)(x-s) F^{(2s+2)}(\tau) dx + A \int_0^{2s} x(x-1) \dots (x-2s) dx , \end{aligned}$$

kde konstantu A nevypisují. Ale poslední integrál je roven nule, neboť po substituci $x = s + y$ přechází tento integrál v integrál

$$\int_{-s}^s (y^2 - s^2)(y^2 - (s-1)^2) \dots (y^2 - 1^2) y dy ,$$

a ten se rovná nule (integrand je lichá funkce). Z rovnic (14), (16) plyne pak ihned (11).

Poznámka 1. Chceme-li užíti věty 246, musíme vypočísti čísla $C_j^{(r)}$. Substitucí $r - t = v$ dostaneme z (9) ihned $C_j^{(r)} = C_{r-j}^{(r)}$. Další vztahy dostanu na základě toho, že ve vzorci (8) jest $R = 0$, jakmile f je polynom stupně nejvýše r -tého (neboť potom v (10) jest $f^{(r+1)}(\xi) = 0$). Užijme vzorce (8) pro $a = 0$, $h = 1$, kladouce po řadě $f(x) = 1$, $f(x) = x(r - x)$, $f(x) = x(x - 1)(r - x)(r - 1 - x)$ atd. Obdržíme rovnice

$$C_0^{(r)} + C_1^{(r)} + \dots + C_r^{(r)} = \int_0^r dx = r,$$

$$1 \cdot (r - 1) C_1^{(r)} + 2 \cdot (r - 2) C_2^{(r)} + \dots + (r - 1) \cdot 1 \cdot C_{r-1}^{(r)} = \\ = \int_0^r x(r - x) dx = \frac{1}{6} r^3,$$

$$2 \cdot 1 \cdot (r - 3)(r - 2) C_2^{(r)} + 3 \cdot 2 \cdot (r - 4) \cdot (r - 3) C_3^{(r)} + \dots + \\ + (r - 2)(r - 3) \cdot 1 \cdot 2 \cdot C_{r-2}^{(r)} = \int_0^r x(x - 1)(r - 1 - x)(r - x) dx = \\ = \frac{1}{30} r^5 - \frac{1}{6} r^4 + \frac{1}{6} r^3$$

atd. Z těchto rovnic s použitím vztahu $C_j^{(r)} = C_{r-j}^{(r)}$ lze všechna $C_j^{(r)}$ vypočísti (viz cvič. 1).

Poznámka 2. V praxi můžeme užíti věty 246 na př. takto: Máme počítati

$$(17) \quad \int_A^B f(x) dx \quad (-\infty < A < B < +\infty).$$

Zvolme přirozená čísla n, r , rozdělme interval integrační na n stejných dílů

$$I_k = \left\langle A + k \frac{B - A}{n}, A + (k + 1) \frac{B - A}{n} \right\rangle$$

($k = 0, 1, \dots, n - 1$) a na každý z nich užijeme věty 246. První členy v rovnicích (8) vpravo (počet těch rovnic je teď n) dávají přibližnou hodnotu integrálu (17), při čemž ovšem $h = \frac{B - A}{nr}$. Předpokládáme-li, že v (A, B) je $|f^{(r+1)}(x)| \leq M$, po případě $|f^{(r+2)}(x)| \leq M$, dostaneme pro chybu \mathfrak{R} v případě I odhad⁴⁾

⁴⁾ Jde o součet n čísel R z rovnic (8).

$$(18) \quad |\mathfrak{R}| \leq \frac{M}{n^{r+1}} \left(\frac{B-A}{r} \right)^{r+2} \frac{1}{(r+1)!} \int_0^r |t(t-1) \dots (t-r)| dt,$$

v případě II pak odhad (jestliže r je sudé)

$$(18a) \quad |\mathfrak{R}| \leq \frac{M}{n^{r+2}} \left(\frac{B-A}{r} \right)^{r+3} \frac{1}{(r+2)!} \int_0^r \left| t(t-1) \dots (t-r) \left(t - \frac{r}{2} \right) \right| dt.$$

Vidíte: volíte-li r pevně, potom pro $n \rightarrow \infty$ konverguje \mathfrak{R} k nule aspoň tak rychle jako Nn^{-r-1} , v případě II dokonce aspoň tak rychle jako Nn^{-r-2} (při čemž N je konstanta nezávislá na n). Je-li funkce f dána početním výrazem, můžeme ovšem n voliti libovolně velké a tím dosáhnouti libovolné přesnosti.⁵⁾ Jsou-li však hodnoty funkce f dány na př. fyzikálním měření, je číslo $n \cdot r$ omezeno počtem vykonaných měření; mimo to jsou měřená čísla $f(a + jh)$ zatížena pozorovacími chybami, takže by nemělo smyslu stupňovati přesnost výpočtu nad jistou hranici (mimo to též odhad zbytku (18), (18a) může v tomto případě činiti obtíže, nedovedeme-li nějak odhadnouti velikost derivací funkce f).

Poznámka 3: Způsob výpočtu, udaný v pozn. 2, vede pro $r = 1$ k metodě lichoběžníkové a pro $r = 2$ k formuli Simpsonově (viz J I, věta 61, II a věta 62; ukažte, že dostanete i též odhad zbytku).

Cvičení

1. Ukažte, že rovnice z pozn. 1 vskutku určují čísla $C_i^{(r)}$. Vypočtete

$$C_0^{(1)} = \frac{1}{2}; \quad C_0^{(2)} = \frac{1}{3}, \quad C_1^{(2)} = \frac{4}{3}; \quad C_0^{(3)} = \frac{3}{8}, \quad C_1^{(3)} = \frac{9}{8}; \quad C_0^{(4)} = \frac{14}{45}, \quad C_1^{(4)} = \frac{64}{45},$$

$$C_2^{(4)} = \frac{8}{15}; \quad C_0^{(5)} = \frac{95}{288}, \quad C_1^{(5)} = \frac{125}{96}, \quad C_2^{(5)} = \frac{125}{144}.$$

V následujících cvičeních předkládám čtenáři ještě další metodu mechanické kvadratury, kterou uvádí Petr ve svém Integroálním počtu (2. vyd., str. 285–294)

⁵⁾ Co by se dělo při $r \rightarrow \infty$, nelze obecně říci, nevíme-li, jak se chovají derivace $f^{(r)}$ při rostoucím r .

jakožto „metodu ku praktickým počtům účelnější a vakuťku užívanou, zvláště při výpočtech astronomických“. Body x_0, x_1, \dots, x_r , jichž užíváme k sestrojení Lagrangeova polynomu, jsou zde opět ekvidistantní, ale leží z části vně integračního intervalu. Probereme zde podle Petra tři případy.

K „postupným diferencím“ $\Delta^k y_j$, které v těchto cvičeních zavedeme, podotýkám předběžně toto: Vytvořim-li z funkce f nové funkce $\Delta f, \Delta^2 f, \dots$ („postupné difference“) rovnicemi $\Delta f(x) = f(x+p) - f(x)$ ($p \neq 0$ pevné číslo), $\Delta^2 f(x) = \Delta f(x+p) - \Delta f(x) = f(x+2p) - 2f(x+p) + f(x)$ atd., je jasno toto: Je-li f polynom stupně k , je (pro $k > 0$) Δf polynom stupně $k-1$ atd.; $\Delta^k f$ je konstanta různá od nuly, $\Delta^{k+1} f$ je nula. To bude čtenář potřebovat při různých úvahách.

2. Máme počítati $\int_a^{a+n\hbar} f(x) dx$ ($\hbar > 0, n \in \mathbf{N}$). Vyšetřujme napřed $\int_a^{a+\hbar} f(x) dx$. Budiž $r \in \mathbf{N}$. Položme $f(a+k\hbar) = y_k, F(t) = f(a+\hbar t)$, takže náš integrál je $\hbar \int_0^1 F(t) dt$. Užijí interpolačního polynomu pro hodnoty $x_0 = 0, x_1 = 1, \dots, x_r = r$ (viz pozn. 3 v § 1). Vychází

$$(19) \quad \int_0^1 F(t) dt = A_0 y_0 + \dots + A_r y_r + \frac{\mu_1}{(r+1)!} \int_0^1 t(t-1) \dots (t-r) dt,$$

$$\inf_{0 \leq t \leq r} F^{(r+1)}(t) \leq \mu_1 \leq \sup_{0 \leq t \leq r} F^{(r+1)}(t).^{*)}$$

Odtud ihned pro celé $n > 0$

$$(20) \quad \int_a^{a+n\hbar} f(x) dx = \hbar(A_0(y_0 + \dots + y_{n-1}) + A_1(y_1 + \dots + y_n) + \dots + A_r(y_r + \dots + y_{n+r-1})) + R$$

(výraz pro R upravíme za chvíli). Zavedme na chvíli označení $\Delta y_j = y_{j+1} - y_j, \Delta^k y_j = \Delta^{k-1} y_{j+1} - \Delta^{k-1} y_j$.⁷⁾ Závorku v (20) lze psáti též $M(\frac{1}{2}y_0 + y_1 + \dots +$

⁶⁾ Existenci a omezenost této derivace předpokládáme.

⁷⁾ Počítání těchto „postupných diferencí“ je snadné, upravíme-li je vhodně v tabulku:

y_0	Δy_0	$\Delta^2 y_0$	$\Delta^3 y_0$	$\Delta^4 y_0$	atd.
y_1	Δy_1	$\Delta^2 y_1$	$\Delta^3 y_1$	$\Delta^4 y_1$	
y_2	Δy_2	$\Delta^2 y_2$	$\Delta^3 y_2$	$\Delta^4 y_2$	
y_3	Δy_3	$\Delta^2 y_3$	$\Delta^3 y_3$	$\Delta^4 y_3$	

Někdy píšeme též $\Delta^0 y_j$ místo y_j .

+ $y_{n-1} + \frac{1}{2}y_n$) + $M_0(y_n - y_0)$ + $M_1(y_{n+1} - y_1)$ + ... + $M_{r-1}(y_{n+r-1} - y_{r-1})$
 a to lze pomocí diferencí konečně psáti:

$$\int_a^{a+n\hbar} f(x) dx = \hbar M(\frac{1}{2}y_0 + y_1 + \dots + y_{n-1} + \frac{1}{2}y_n) + \hbar \sum_{k=0}^{r-1} \alpha_k (\Delta^k y_n - \Delta^k y_0) + R. \quad (21)$$

Volme $a = 0$, $\hbar = n = 1$ a kladme postupně: $f(x) = 1$, $f(x) = t$, $f(x) = t(t-1)$, ...;⁹⁾ vyjde

$$M = 1, \alpha_0 = 0, \alpha_k = \frac{1}{(k+1)!} \int_0^1 t(t-1) \dots (t-k) dt \quad (k > 0), \quad (22)$$

$$R = n\hbar^{r+2}\alpha_r\mu,$$

kde $\inf_{a \leq x \leq a+(n+r-1)\hbar} f^{(r+1)}(x) \leq \mu \leq \sup_{a \leq x \leq a+(n+r-1)\hbar} f^{(r+1)}(x)$. Nevýhoda tohoto postupu jest: Užívá se i hodnot funkce vně integračního intervalu. Výhoda: Kdežto čísla $C_j^{(r)}$ v metodě Cotesově (věta 246) závisí na dvou indexech, závisí čísla α_k jen na jednom indexu; počítám-li podle vzorce (21) s určitou hodnotou r a není-li přesnost postačující, zkusím zvětšit r o jedničku; k tomu cili stačí přičísti jediný člen $\hbar \alpha_r (\Delta^r y_n - \Delta^r y_0)$. Petr uvádí tyto hodnoty:

$$\alpha_1 = -\frac{1}{12}, \alpha_2 = \frac{1}{24}, \alpha_3 = -\frac{19}{720}, \alpha_4 = \frac{3}{160}, \alpha_5 = -\frac{863}{60480},$$

$$\alpha_6 = \frac{275}{24192}, \alpha_7 = -\frac{33953}{3628800}.$$

3. Všimnete-li si začátku cvič. 2, vidíte, že na př. body x_0, x_1, \dots, x_r , jichž se užívá při interpolaci k výpočtu $\int_0^1 F(t) dt$, leží nesymetricky vzhledem k integračnímu intervalu (byly to body $0, 1, \dots, r$). Vyložíme nyní dva případy, kde tyto body leží symetricky. Napřed však upravme trochu označení pro difference. Dána budiž funkce f , číslo a a číslo $\hbar > 0$. Pro celé k položíme $(k, 0) = f(a + k\hbar) = y_k$.⁹⁾ Diferenci $(k+1, 0) - (k, 0)$ označme $(k + \frac{1}{2}, 1)$; diferenci $(k + \frac{3}{2}, 1) - (k + \frac{1}{2}, 1)$ označme $(k+1, 2)$ atd.

⁹⁾ R je pro těchto $r+1$ funkcí rovno nule. Postupné difference se pro tyto funkce snadno počítají.

⁹⁾ Čtenář se jistě nebude plést s označením pro otevřený interval.

Obecně:

$$\left(\frac{p}{2} + 1, q\right) - \left(\frac{p}{2}, q\right) = \left(\frac{p}{2} + \frac{1}{2}, q + 1\right).$$

Tabulka diferencí potom vypadá takto:

.....			
(- 2, 0)		(- 2, 2)	...
	(- ½, 1)		(- ½, 3) ...
(- 1, 0)		(- 1, 2)	...
	(- ½, 1)		(- ½, 3) ...
(0, 0)		(0, 2)	...
	(½, 1)		(½, 3) ...
(1, 0)		(1, 2)	...
	(½, 1)		(½, 3) ...
(2, 0)		(2, 2)	...
.....			

Každý člen (neleží-li v prvním sloupci) je rozdělen oněch dvou členů předcházejícího sloupce, jež leží bezprostředně pod a nad ním. Ještě vyplníme prázdná místa v tabulce: Symbol $(\frac{1}{2}p, q)$ byl dosud pro celá p, q definován jen tehdy, je-li $p + q$ sudé; definujme ještě pro $p + q$ liché (p, q celá):

$$\left(\frac{1}{2}p, q\right) = \frac{1}{2}\left(\frac{1}{2}p - \frac{1}{2}, q\right) + \frac{1}{2}\left(\frac{1}{2}p + \frac{1}{2}, q\right).$$

4. K výpočtu $\int_a^{a+h} f(x) dx = h \int_0^1 F(t) dt$ (při čemž $F(t) = f(a + ht)$) užiij nyní

funkčních hodnot $F(t)$ pro $t = -s, -s + 1, \dots, -1, 0, 1, \dots, s, s + 1$. Ježto tyto hodnoty funkce F jsou lineárními kombinacemi diferencí $(\frac{1}{2}, 0), (\frac{1}{2}, 1), \dots, (\frac{1}{2}, 2s + 1)$ - a naopak, lze výsledek psáti ve tvaru

$$(23) \quad \int_0^1 F(t) dt = A_0\left(\frac{1}{2}, 0\right) + \dots + A_{s+1}\left(\frac{1}{2}, 2s + 1\right) + R_1;$$

je-li F polynom stupně nejvýše $2s + 1$, je $R_1 = 0$. Užiij-li vzorce (23) na funkci $F(1 - t)$, nezmění se levá strana; pořádek hodnot $F(-s), F(-s + 1), \dots, F(s + 1)$ se obrátí; v (23) vpravo se proto pouze změní znamení symbolů $(\frac{1}{2}, k)$ s lichým k . Tedy $A_1 = A_s = A_{s+1} = \dots = 0$. Podobně jako v cvič. 2 vypočteme

$$A_0 = 1, A_{2k} = \frac{1}{(2k)!} \int_0^1 t(t^2 - 1^2) \dots (t^2 - (k - 1)^2)(t - k) dt \text{ pro } k > 0.$$

Sčítáním jako obvykle¹⁰⁾

¹⁰⁾ n celé kladné; jako obvykle píšij $y_j = f(a + jh)$.

$$\frac{1}{h} \int_a^{a+n\hbar} f(x) dx = \left(\frac{1}{2}y_0 + y_1 + \dots + y_{n-1} + \frac{1}{2}y_n\right) + A_2((n, 1) - (0, 1)) +$$

$$+ A_4((n, 3) - (0, 3)) + \dots + A_{2s}((n, 2s-1) - (0, 2s-1)) + nA_{2s+2}\hbar^{2s+2}\mu,$$

$$\inf_{a-s\hbar \leq x \leq a+n\hbar+s\hbar} f^{(2s+2)}(x) \leq \mu \leq \sup_{a-s\hbar \leq x \leq a+n\hbar+s\hbar} f^{(2s+2)}(x). \quad \text{e)}$$

Petr uvádí hodnoty:

$$A_2 = -\frac{1}{12}, \quad A_4 = \frac{11}{720}, \quad A_6 = -\frac{191}{60480}, \quad A_8 = \frac{2497}{3828800},$$

$$A_{10} = -\frac{14797}{95800320}.$$

5. Kdežto v cvič. 2, 4 byly meze integrálu současně též interpolačními body, budou nyní ležeti uprostřed mezi dvěma interpolačními body. Položme opět $f(a+ht) = F(t)$ a počítejme

$$\int_{a-\frac{1}{2}\hbar}^{a+\frac{1}{2}\hbar} f(x) dx = \hbar \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} F(t) dt$$

pomocí hodnot

$$F(-s), \dots, F(s),$$

t. j. pomocí hodnot

$$(-s, 0), (-s+1, 0), \dots, (s-1, 0), (s, 0).$$

Opět zavedu diference a dostanu

$$(24) \quad \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} F(t) dt = B_0(0, 0) + B_2(0, 2) + \dots + B_{2s}(0, 2s) + R_1$$

(koeficienty při $(0, k)$ při lichém k jsou rovny nule, jako v cvič. 4); jest pak

$$B_0 = 1, \quad B_{2k} = \frac{1}{(2k)!} \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} t^2(t^2-1^2)\dots(t^2-(k-1)^2) dt.$$

Zbytek R_1 dostane nyní pěknější formu, užijí-li k jeho odhadu metody, použité při důkazu tvrzení II věty 246; viz (16), kamž místo x zavedte t substitucí $x = s+t$, načež místo v mezích $-s, s$ integrujte pouze v mezích $-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}$. Obvyklým sečtením plyne pak

$$\frac{1}{h} \int_{a-\frac{1}{2}h}^{a-\frac{1}{2}h+nh} f(x) dx = y_0 + y_1 + \dots + y_{n-1} + B_2((n-\frac{1}{2}, 1) - (-\frac{1}{2}, 1)) +$$

$$+ \dots + B_{2s}((n-\frac{1}{2}, 2s-1) - (-\frac{1}{2}, 2s-1)) + nh^{2s+1} B_{2s+1} \mu,$$

$$\inf_{a-sh \leq x \leq a+(n-1)h+sh} f^{(2s+2)}(x) \leq \mu \leq \sup_{a-sh \leq x \leq a+(n-1)h+sh} f^{(2s+2)}(x).^{10)}$$

Všimněte si, že mezi cvič. 4 a 5 je asi týž rozdíl jako ve větě 246 mezi lichým a sudým r : ať je interpolační polynom v cvič. 5 stupně o 1 nižšího než v cvič. 4, jsou odhady pro zbytek řádově stejné.¹¹⁾

Petr udává tyto hodnoty:

$$B_2 = \frac{1}{24}, \quad B_4 = -\frac{17}{5760}, \quad B_6 = \frac{367}{967680}, \quad B_8 = -\frac{27859}{464486400},$$

$$B_{10} = \frac{1295803}{122624409600}.$$

§ 3. Gaussova metoda.¹²⁾ V § 1, § 2 jsme funkcí f aproximovali polynomem P , pro který je $f(x_j) = P(x_j)$; dá se očekávat, že ve většině případů dosáhneme lepší aproximace, budeme-li vedle splnění rovnic $P(x_j) = f(x_j)$ požadovat také ještě splnění rovnic $P'(x_j) = f'(x_j)$. Odvodme o tom tuto větu:

Věta 247. *Budiž r celé, $r \geq 0$, $-\infty < a < b < +\infty$. Nechť reálná funkce $f(x)$ má v $\langle a, b \rangle$ konečnou derivaci $f^{(2r+2)}(x)$. Budiž x_0, x_1, \dots, x_r navzájem různé body intervalu $\langle a, b \rangle$. Budiž $P(x)$ polynom $P(x_0, \dots, x_r; f(x_0), \dots, f(x_r); x)$. Potom existuje jeden a jen jeden polynom $M(x)$, jenž má tyto vlastnosti:*

- I. M je nejvýše stupně $2r + 1$.
- II. $P(x_j) + M(x_j) = f(x_j)$ pro $j = 0, 1, \dots, r$.
- III. $P'(x_j) + M'(x_j) = f'(x_j)$ pro $j = 0, 1, \dots, r$.

¹¹⁾ Tomu jest rozuměti takto: Integrační interval $(a, a + nh)$, po příp. $(a - \frac{1}{2}h, a - \frac{1}{2}h + nh)$ má jistou délku $I = nh$, načež $nh^{2s+1} = I^{2s+1} \cdot n^{-2s-1}$; mocnitél $-2s-1$ při n udává „řád“ pro odhad zbytku při rostoucím n , t. j. při hustší a hustší volbě „interpolačních bodů“ $a + jh = a + jIn^{-1}$.

¹²⁾ K tomuto paragrafu potřebuje čtenář z kap. XIV větu 209 a počátek § 9 až do pozn. 1 včetně.

Jest pak $M(x) = (x - x_0)(x - x_1) \dots (x - x_r) Q(x)$, kde Q je mnohočlen (stupně ovšem nejvýše r -tého). Ke každému $x \in \langle a, b \rangle$ existuje pak $\xi \in (a, b)$ tak, že jest

$$(25) \quad f(x) = P(x) + M(x) + \frac{(x - x_0)^2 \dots (x - x_r)^2}{(2r + 2)!} f^{(2r+2)}(\xi).$$

Důkaz. Podmínka II říká, že $M(x_j) = 0$, t. j. že $M(x) = (x - x_0) \dots (x - x_r) Q(x)$, kde Q je polynom; podmínka I říká, že Q je nejvýše r -tého stupně. Dále jest

$$\left[\frac{d}{dx} M(x) \right]_{x=x_j} = (x_j - x_0) \dots (x_j - x_{j-1})(x_j - x_{j+1}) \dots (x_j - x_r) Q(x_j);$$

podmínka III tedy říká, že

$$(26) \quad Q(x_j) = \beta_j, \text{ kde } \beta_j = \frac{f'(x_j) - P'(x_j)}{\prod_{\substack{k=0 \\ k \neq j}}^r (x_j - x_k)} \text{ pro } j = 0, 1, \dots, r.$$

Podmínky I, II, III budou tedy splněny tehdy a jen tehdy, je-li Q polynom $P(x_0, \dots, x_r; \beta_0, \dots, \beta_r)$. Zbývá dokázat (25). Tato rovnice je zřejmá pro $x = x_0$, pro $x = x_1$, ..., pro $x = x_r$. Budiž tedy dáno $x \in \langle a, b \rangle$, $x \neq x_j$ ($j = 0, 1, \dots, r$). Sestrojme tuto funkci proměnné z :

$$(27) \quad \Phi(z) = f(z) - P(z) - M(z) - \frac{(z - x_0)^2 \dots (z - x_r)^2}{(x - x_0)^2 \dots (x - x_r)^2} (f(x) - P(x) - M(x)).$$

Tato funkce je rovna nule pro $z = x_0, \dots, x_r$ a pro $z = x$. Její derivace je tedy rovna nule v $r + 1$ bodech, ležících vždy mezi dvěma sousedními z těchto bodů; mimo to je derivace ještě rovna nule v bodech x_0, \dots, x_r (to je zřejmé z (27) a z podmínky III). Užijeme-li na funkci $\Phi'(z)$ věty 84 z **D II**, vidíme, že existuje $\xi \in (a, b)$ tak, že $\Phi^{(2r+2)}(\xi) = 0$, t. j. (ježto $P + M$ je nejvýše stupně $2r + 1$)

$$f^{(2r+2)}(\xi) = \frac{(2r + 2)!}{(x - x_0)^2 \dots (x - x_r)^2} (f(x) - P(x) - M(x)),$$

což je rovnice (25).

Poznámka 1. Nechť existuje v $\langle a, b \rangle$ omezená derivace $f^{(2r+2)}(x)$, takže existují konečná čísla m, M tak, že $m \leq f^{(2r+2)}(x) \leq M$ pro

všechna $x \in \langle a, b \rangle$. Buďte dále splněny předpoklady věty 247. Potom z rovnice (25) plyne (užijeme-li na integrál posledního členu první věty o střední hodnotě)

$$(28) \quad \int_a^b f(x) dx = \int_a^b P(x) dx + \int_a^b (x - x_0) \dots (x - x_r) Q(x) dx + \\ + \frac{\mu}{(2r + 2)!} \int_a^b (x - x_0)^2 \dots (x - x_r)^2 dx,$$

kde $m \leq \mu \leq M$. To je vzorec pro přibližný výpočet integrálu vlevo; poslední člen vpravo je zbytek. Ale není to vzorec toho druhu, jaký si přejeme: neboť polynom $Q(x)$ závisí nejenom na hodnotách $f(x_j)$, nýbrž i na hodnotách $f'(x_j)$ (viz (26)). Tuto nesnáz odstraníme, volíme-li za x_0, \dots, x_r kořeny¹³⁾ Legendreova polynomu $X_{r+1}(x)$, příslušného k intervalu (a, b) (viz kap. XIV, § 9, A, (83)); to lze, neboť tyto kořeny jsou navzájem různé a leží v (a, b) (viz větu 209). Potom

$$C(x - x_0) \dots (x - x_r) = X_{r+1}(x),$$

kde C je konstanta, a druhý integrál vpravo v (28) je roven nule následkem orthogonality (neboť Q je stupně nižšího než $r + 1$). Podotkněme ještě: Označíme-li znakem $P_{r+1}(x)$ Legendreův polynom příslušný k intervalu $(-1, 1)$ a jsou-li t_0, \dots, t_r ¹³⁾ jeho kořeny, je (viz kap. XIV, § 9, (87))

$$X_{r+1}\left(\frac{1}{2}(b - a)t + \frac{1}{2}(b + a)\right) = \left(\frac{b - a}{2}\right)^{r+1} P_{r+1}(t),$$

tedy

$$x_j = \frac{1}{2}(b - a)t_j + \frac{1}{2}(b + a).$$

V prvním a třetím integrálu v (28) vpravo zavedeme substituci $x = \frac{1}{2}(b - a)t + \frac{1}{2}(b + a)$.¹⁴⁾

Podle (6), (7) jest

$$(29) \quad \int_a^b P(x) dx = \frac{b - a}{2} \sum_{j=0}^r C_j^{(r)} f(x_j),$$

¹³⁾ Seřazené na př. podle velikosti.

¹⁴⁾ Jde o substituci, jež hodnoty $t = -1, t = 1$ zobrazuje na $x = a, x = b$.

$$(30) \quad C_j^{(r)} = \frac{1}{\prod_{\substack{k=0 \\ k \neq j}}^r (t_j - t_k)} \int_{-1}^1 \prod_{\substack{k=0 \\ k \neq j}}^r (t - t_k) dt;$$

poslední člen v (28) pak jest

$$(31) \quad \frac{\mu}{(2r+2)!} \left(\frac{b-a}{2}\right)^{2r+3} \int_{-1}^{+1} (t-t_0)^2 \dots (t-t_r)^2 dt.$$

Integrál v (31) jest podle (87a) v kap. XIV roven

$$(32) \quad \frac{((r+1)!)^4 2^{2r+3}}{((2r+2)!)^2} \int_{-1}^{+1} P_{r+1}^2(t) dt,$$

poslední integrál pak podle (86) v kap. XIV je roven $2 : (2r+3)$. Výraz (31) je tedy roven

$$(33) \quad \frac{\mu}{(2r+3)!} (b-a)^{2r+3} \cdot \frac{1}{2^{4r+4}} \left(\frac{2 \cdot 4 \cdot 6 \dots (2r+2)}{1 \cdot 3 \cdot 5 \dots (2r+1)} \right)^2.$$

Shrneme-li výsledky této poznámky 1, obdržíme tuto větu, která dává Gaussovu metodu mechanické kvadratury:

Věta 248. Budiž $-\infty < a < b < +\infty$. Budiž $r \geq 0$, r celé. Budiž $f(x)$ reálná funkce, mající v $\langle a, b \rangle$ omezenou derivaci $f^{(2r+2)}(x)$, takže existují konečná čísla m, M tak, že pro všechna $x \in \langle a, b \rangle$ jest $m \leq f^{(2r+2)}(x) \leq M$.

Buďte dále t_0, t_1, \dots, t_r kořeny Legendreova polynomu $P_{r+1}(t)$ (viz kap. XIV, § 9, A) a položme $x_j = \frac{1}{2}(b-a)t_j + \frac{1}{2}(b+a)$. Potom jest

$$(34) \quad \int_a^b f(x) dx = \frac{1}{2}(b-a) \sum_{j=0}^r C_j^{(r)} f(x_j) + \frac{\mu}{(2r+3)!} (b-a)^{2r+3} \cdot \frac{1}{2^{4r+4}} \left(\frac{2 \cdot 4 \cdot 6 \dots (2r+2)}{1 \cdot 3 \cdot 5 \dots (2r+1)} \right)^2,$$

kde $C_j^{(r)}$ jsou dána vzorci (30) a $m \leq \mu \leq M$.

Poznámka 2. K výpočtu čísel $C_j^{(r)}$ je třeba znáti kořeny polynomu P_{r+1} . Viz cvič. 2.

Poznámka 3. (Obdobná poznámce 2 v § 2). Máme počítati

$$\int_A^B f(x) dx \quad (-\infty < A < B < +\infty).$$

Zvolme celá čísla $n > 0$, $r \geq 0$; předpokládejme, že pro všechna $x \in \langle A, B \rangle$ je $m \leq f^{(2r+2)}(x) \leq M$. Rozdělme interval $\langle A, B \rangle$ na n stejných dílů a na každý z nich aplikujme vzorec (34). Zbytek bude míti tvar

$$\frac{\mu}{(2r+3)!} \cdot \frac{1}{n^{2r+2}} \cdot (B-A)^{2r+2} \cdot \frac{1}{2^{4r+4}} \left(\frac{2 \cdot 4 \cdot 6 \dots (2r+2)}{1 \cdot 3 \cdot 5 \dots (2r+1)} \right)^2,$$

při čemž $m \leq \mu \leq M$. Při pevném r konverguje tedy zbytek pro $n \rightarrow \infty$ k nule aspoň tak rychle jako Nn^{-2r-2} (kde N je číslo nezávislé na n), což je výsledek podstatně výhodnější než v § 2, pozn. 2. Ovšem na druhé straně je ekvidistantní rozdělení bodů x , v Cotesově metodě přijemnější než nepravidelné rozdělení v metodě Gaussově.

Cvičení

1. Ukažte, že věta 248 je pro $r = 0$ totožná s výsledkem cvič. 2 v J I, kap. VI, § 1.

2. Vzpomeňte si, že Legendreův polynom P_n je sudá (lichá) funkce pro sudé (liché) n . Odtud pro koeficienty $C_j^{(r)}$ ve větě 248 (viz (30)) plyne $C_j^{(r)} = C_{r-j}^{(r)}$. Pro $r = 1, 2, 3, 4$ můžete tedy snadno vypočítati kořeny $t_j^{(r)}$ a čísla $C_j^{(r)}$. Petr uvádí (Integrální počet, 2. vyd., str. 300):

$$\text{Pro } r = 1: t_j = \mp 1: \sqrt{3}, \quad C_0^{(1)} = C_1^{(1)} = 1.$$

$$\text{Pro } r = 2: t_0 = -\sqrt{\frac{3}{5}}, \quad t_1 = 0, \quad t_2 = -t_0; \quad C_0^{(2)} = C_2^{(2)} = \frac{5}{9}, \quad C_1^{(2)} = \frac{8}{9}.$$

$$\text{Pro } r = 3: t_j = \pm \sqrt{\frac{3}{7} \pm \frac{2}{35} \sqrt{30}}, \quad C_j^{(3)} = \frac{1}{2} \mp \frac{1}{36} \sqrt{30}.$$

$$\text{Pro } r = 4: t_2 = 0, \quad t_j = \pm \sqrt{\frac{5}{9} \pm \frac{2}{63} \sqrt{70}} \quad (j \neq 2);$$

$$C_2^{(4)} = \frac{128}{225}, \quad C_j^{(4)} = \frac{322 \mp 13 \sqrt{70}}{900} \quad (j \neq 2).$$

¹⁵⁾ Pozor! To jsou kořeny polynomu P_{r+1} .

3. Označení jako ve větě 248 a v cvič. 2. Pro celé k ($0 \leq k \leq r$) jest

$$\sum_{j=0}^r t_j^{2k} C_j^{(r)} = \frac{2}{2k+1}.$$

Odtud a z rovnice $C_j^{(r)} = C_{r-j}^{(r)}$ lze počítati čísla $C_j^{(r)}$, známe-li kořeny polynomu $P_{r+1}(x)$.