

## О СПЛАЙН-ФУНКЦИЯХ ДВУХ ПЕРЕМЕННЫХ

А.Имамов

В последнее время наблюдается повышенный интерес к задачам интерполяции функций на хаотической сетке узлов [1-5].

В работах [3,4] введено понятие полиномиальных сплайн-функций, связанных с хаотической сеткой узлов. На основе найденных экстремальных свойств было доказано, что задачи интерполяции и сглаживания имеют единственные решения в виде полиномиальных сплайн-функций. Для сплайнов были получены представления в виде разложения через фундаментальные полиномиальные сплайны.

В настоящей статье для полиномиальных сплайн-функций, связанных с хаотической сеткой, дается представление через усеченные степенные функции, выводятся системы линейных уравнений для решения задач интерполяции и сглаживания, а также оценивается погрешность интерполяции. Основным результатом является теорема I.

I. Постановка задачи. В некотором произвольно заданном множестве точек  $\omega = \{(s_i, t_i), i = 1, 2, \dots, n\}$ , плоскости переменных  $(s, t)$  заданы значения  $x(s_i, t_i) = z_i, i = 1, 2, \dots, n$ , функции  $x = x(s, t)$ . Требуется найти достаточно гладкую функцию  $\sigma = \sigma(s, t)$  такую, что  $\sigma(s_i, t_i) = z_i, i = 1, 2, \dots, n$ .

Если сетка  $\omega$  прямоугольная, то эта задача решается достаточно просто. Решение получается в виде полиномов, полиномиальных сплайн-функций или в виде линейных комбинаций фундаментальных решений некоторых операторов [1].

От произвольной сетки  $\omega$  к прямоугольной сетке можно переходить так, как описано в [3,4]. Пусть

$$a = \min_i s_i, \quad b = \max_i s_i, \quad c = \min_i t_i, \quad d = \max_i t_i.$$

Прямоугольник  $\Omega = [a, b] \times [c, d]$  содержит сетку  $\omega$ . Пусть  $\bar{s}_1, \bar{t}_j$  - те же числа  $s_1, t_1$ , но упорядоченные по возрастанию, т.е.

$$\bar{s}_1 < \bar{s}_2 < \dots < \bar{s}_{n_1}, \quad \bar{t}_1 < \bar{t}_2 < \dots < \bar{t}_{n_2}, \quad n_1, n_2 \leq n.$$

Проведя прямые  $s = \bar{s}_i, t = \bar{t}_j$ , получаем прямоугольную сетку  $\Delta = \{(\bar{s}_i, \bar{t}_j), i = 1, 2, \dots, n_1; j = 1, 2, \dots, n_2\}$ , которая содержит в себе сетку  $\omega$ . Отметим, что значения  $z_i = x(s_i, t_1), i = 1, 2, \dots, n$ , заданы, вообще говоря, не во всех узлах сетки  $\Delta$ . Количество интерполяционных условий равно  $n$ , а число узлов сетки -  $n_1 n_2$ . Недостающие  $n_1 n_2 - n + 1$  условий, которые налагаются на сплайн, возникли в [3, 4] как естественные.

Пусть  $C(\Omega)$  и  $L_2(\Omega)$  - классы непрерывных и суммируемых с квадратом функций на  $\Omega$ . Через  $X = B_2^{p, q}(\Omega)$ ,  $p, q \geq 1$ , обозначим гильбертово пространство Сарда функций  $x = x(s, t)$  таких, что

$$x^{(v, \mu)}(s, t) \in C(\Omega), \quad v < p, \mu < q;$$

$$x^{(v, \mu)}(s, t) \in L_2(\Omega), \quad v \leq p, \mu \leq q.$$

Введем пространство (гильбертово)  $Y = Y(\Omega)$ :

$$Y = [L_2(a, b)]^q \times [L_2(c, d)]^p \times L_2(\Omega)$$

и два линейных непрерывных оператора  $T: X \rightarrow Y, A: X \rightarrow \mathbb{R}^n$  действуют - щих по формулам

$$Tx = [x^{(p, \mu)}(s, c), x^{(v, q)}(a, t), x^{(p, q)}(s, t), v < p, \mu < q],$$

$$Ax = x|_{\omega} = [x(s_i, t_1), i = 1, 2, \dots, n].$$

Ясно, что

$$\begin{aligned} \|Tx\|_Y^2 &= \sum_{\mu=0}^{q-1} \|x^{(p, \mu)}(s, c)\|_{L_2(a, b)}^2 + \\ &+ \sum_{v=0}^{p-1} \|x^{(v, q)}(a, t)\|_{L_2(c, d)}^2 + \|x^{(p, q)}(s, t)\|_{L_2(\Omega)}^2. \end{aligned} \quad (1)$$

Сделаем следующее предположение:

$$Tx = 0, Ax = 0 \Rightarrow x = 0. \quad (2)$$

Нетрудно видеть, что если  $n_1 \geq p, n_2 \geq q$ , то предположение (2) выполняется.

Если предположение (2) выполняется, то пространство  $X = B_2^{p, q}(\Omega)$  гильбертово относительно нормы  $\|\cdot\|_X$ , где

$$\|x\|_Y^2 = \|Tx\|_Y^2 + \|Ax\|_{R^n}^2. \quad (3)$$

Пусть теперь  $z = [z_1, z_2, \dots, z_n] \in R^n$  и  $A^{-1}(z) = \{x \in X | Ax = z\} \neq \emptyset$ , т.е.  $A^{-1}(z)$  - множество интерполянтов из пространства  $X$  для заданного вектора  $z \in R^n$  исходных данных.

Основную задачу переформулируем так: найти интерполяционную сплайн-функцию  $\sigma = \sigma(s, t)$  такую, что

$$\sigma = \arg \min_{x \in A^{-1}(z)} \|Tx\|_Y^2. \quad (4)$$

Наряду с задачей (4) рассматриваем еще и задачу сглаживания: найти сглаживающую сплайн-функцию  $\sigma_\rho = \sigma_\rho(s, t)$  такую, что

$$\sigma_\rho = \arg \min_{x \in X} (\|Tx\|_Y^2 + \rho \|Ax - z\|_{R^n}^2), \quad (5)$$

где  $\rho > 0$  - параметр сглаживания.

Как показано в [4], решения задач (4), (5) существуют, единственны и имеют вид:

$$\sigma = \sum_{v=0}^{p-1} \sum_{\mu=0}^{q-1} \alpha_{v\mu} s^v t^\mu + \sum_{i=1}^n \lambda_i K_i(s, t), \quad (6)$$

$$\sum_{i=1}^n \lambda_i s_i^v t_i^\mu = 0, \quad v < p, \quad \mu < q, \quad (7)$$

где

$$K_i(s, t) = K_i(s)K_i(t),$$

$$K_i(s) = \sum_{v=0}^{p-1} \frac{(s-s)^v}{v!} \cdot \frac{(s_i-a)^v}{v!} + \int_a^b \frac{(s_i-\tilde{s})_+^{p-1}}{(p-1)!} \cdot \frac{(s-\tilde{s})_+^{p-1}}{(p-1)!} d\tilde{s},$$

$$K_i(t) = \sum_{\mu=0}^{q-1} \frac{(t-c)^\mu}{\mu!} \cdot \frac{(t_i-c)^\mu}{\mu!} + \int_c^d \frac{(t_i-\tilde{t})_+^{q-1}}{(q-1)!} \cdot \frac{(t-\tilde{t})_+^{q-1}}{(q-1)!} d\tilde{t}.$$

2. Система уравнений для определения коэффициентов. В представлении (6) для полиномиальных сплайн-функций всего  $p+q$  неизвестных. Из (7) имеем  $pq$  условий.

В задаче сплайн-интерполяции добавляется  $n$  интерполяционных условий:  $\sigma(s_i, t_i) = z_i, i = 1, 2, \dots, n$ . Таким образом, для определения интерполяционной сплайн-функции имеем следующую систему линейных уравнений:

$$\left. \begin{aligned} \sum_{v=0}^{p-1} \sum_{\mu=0}^{q-1} \alpha_{v\mu} s_i^v t_i^\mu + \sum_{j=1}^n \lambda_j K_j(s_i, t_i) &= z_i, \quad i = 1, 2, \dots, n, \\ \sum_{j=1}^n \lambda_j s_j^v t_j^\mu &= 0, \quad v < p, \mu < q. \end{aligned} \right\} \quad (8)$$

В задаче сплайн-сглаживания вместо  $n$  интерполяционных условий получаются  $n$  условий сглаживания  $\sigma_\rho(s_i, t_i) = z_i - \lambda_i/\rho, i = 1, 2, \dots, n$ , вытекающих из (5) как условия минимума.

В результате система линейных уравнений для определения сглаживающей сплайн-функции имеет вид:

$$\left. \begin{aligned} \sum_{v=0}^{p-1} \sum_{\mu=0}^{q-1} \alpha_{v\mu} s_i^v t_i^\mu + \sum_{j=1}^n \lambda_j K_j(s_i, t_i) &= z_i - \frac{\lambda_i}{\rho}, \quad i = 1, 2, \dots, n, \\ \sum_{j=1}^n \lambda_j s_j^v t_j^\mu &= 0, \quad v < p, \mu < q. \end{aligned} \right\} \quad (9)$$

Для  $p = q = 2$  распишем системы уравнений (8) и (9) более подробно в виде матричных уравнений. Для этого введем обозначения:

$$B = \begin{bmatrix} 1 & 1 & \dots & 1 \\ s_1 & s_2 & \dots & s_n \\ t_1 & t_2 & \dots & t_n \\ s_1 t_1 & s_2 t_2 & \dots & s_n t_n \end{bmatrix}, \quad K = \begin{bmatrix} k_{11} & k_{12} & \dots & k_{1n} \\ k_{21} & k_{22} & \dots & k_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ k_{n1} & k_{n2} & \dots & k_{nn} \end{bmatrix}, \quad \alpha = \begin{bmatrix} \alpha_{00} \\ \alpha_{10} \\ \alpha_{01} \\ \alpha_{11} \end{bmatrix}, \quad \lambda = \begin{bmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \\ \dots \\ \lambda_n \end{bmatrix},$$

где  $k_{ij} = K_j(s_i, t_i), i, j = 1, 2, \dots, n$ . Тогда система (8) запишется так:

$$\begin{bmatrix} 0 & B \\ B^* & K \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \alpha \\ \lambda \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ z \end{bmatrix}, \quad (8')$$

где  $0$  - нулевая матрица четвертого порядка, а в правой части под  $0$  понимается вектор-столбец из четырех элементов. Система (9) принимает следующий вид:

$$\begin{bmatrix} 0 & B \\ B^* & K - \frac{1}{\rho} E \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \alpha \\ \lambda \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ z \end{bmatrix}, \quad (9')$$

здесь  $E$  - единичная матрица порядка  $n$ .

Обозначим матрицы систем (8') и (9') через  $Q$  и  $Q_\rho$  соответственно. Невырожденность их можно показать непосредственно. Согласно [6] клеточные матрицы вида  $Q$  и  $Q_\rho$  невырождены, если матрица  $B$  имеет левую обратную, а матрицы  $K$ ,  $K - \frac{1}{\rho} E$  на элементах ядра матрицы  $B$  положительно. Матрица  $B$  имеет левую обратную, так как мы предполагаем выполнение условия (2).

Докажем положительность матриц  $K, K - \frac{1}{\rho} E$ . Мы должны убедиться, что для  $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ , удовлетворяющих условию (7), должно выполняться соотношение

$$\sum_{j=1}^n \sum_{i=1}^n \lambda_i k_{ji} \lambda_j \geq 0.$$

Действительно, согласно признаку сплайнов [7],  $\sigma = \sigma(s, t)$  является полиномиальным сплайном тогда и только тогда, когда

$$(T\sigma, Tx)_Y = \sum_{i=1}^n \lambda_i x(s_i, t_i)$$

для всех  $x \in X$ . Подставляя (6) в это тождество, будем иметь

$$0 \leq (T\sigma, T\sigma)_Y = \sum_{j=1}^n \lambda_j \sigma(s_j, t_j) = \sum_{j=1}^n \lambda_j \left( \sum_{i=1}^n \lambda_i K_i(s_j, t_j) \right).$$

3. Оценка точности интерполяции. Обозначим решение задачи (4) через  $\sigma_n = \sigma_n(s, t) = \sigma_n(x; s, t)$ , чтобы указать зависимость от интерполируемой функции  $x = x(s, t)$  и числа  $n$ . Пусть  $h_n$  - расстояние между множествами  $\omega$  и  $\Omega$ , т.е.

$$h_n = \sup_{(s, t) \in \Omega} \inf_{(s_i, t_i) \in \omega} ((s - s_i)^2 + (t - t_i)^2)^{1/2}.$$

Через  $P_{pq}(s, t)$  обозначим полином степени  $p-1$  по  $s$  и  $q-1$  по  $t$ . Оценим остаточный член интерполяции  $R_n(x; s, t) = x(s, t) - \sigma_n(x; s, t)$  в норме  $C(\Omega)$ .

**ТЕОРЕМА I.** Пусть функция  $x \in X = V_2^{p, q}(\Omega)$  интерполируется сплайном  $\sigma_n = \sigma_n(x; s, t)$ .

Предположим, что существует разбиение области  $\Omega$  на прямоугольники  $\Omega_\gamma$ ,  $\gamma = 1, 2, \dots, \Gamma$ , такое, что

1)  $\Omega = \bigcup_{\gamma=1}^{\Gamma} \Omega_\gamma$  и существует число  $M > 0$  со свойством  $\text{diam} \Omega_\gamma \leq M h_n$  для всех  $\gamma \in \Gamma$  ( $\text{diam} \Omega_\gamma$  - диаметр  $\Omega_\gamma$ );

2) из условия  $P_{pq}(s_1, t_1) = 0$ ,  $(s_1, t_1) \in \omega \cap \Omega_\gamma$ , следует равенство  $P_{pq}(s, t) \equiv 0$ .

Тогда существуют числа  $M_1, M_2, Q = Q(p, q, \Omega)$  такие, что выполняется неравенство

$$\|R_n(x; s, t)\|_{C[\Omega]} \leq Q \left\{ M_2 h_n^{q-\frac{1}{2}} \max_{a \leq s \leq b} \sum_{v=0}^{p-1} \|x^{(v, q)}(s, \bar{t})\|_{L_2(c, d)} + M_1 h_n^{p-\frac{1}{2}} \max_{c \leq t \leq d} \sum_{\mu=0}^{q-1} \|x^{(p, \mu)}(\bar{s}, t)\|_{L_2(a, b)} + M_1 M_2 h_n^{p+q-1} \|x^{(p, q)}(\bar{s}, \bar{t})\|_{L_2(\Omega)} \right\}. \quad (10)$$

Отметим, что в ходе доказательства теоремы будет показано, что  $M_1 = M^{p-1/2}$ ,  $M_2 = M^{q-1/2}$ . Для определения константы  $Q = Q(p, q, \Omega)$  введем функции  $u_\nu = u_\nu(s, t)$ ,  $v_\mu = v_\mu(s, t)$ ,  $w = w(s, t)$ , задаваемые формулами:

$$u_\nu = \|u_\nu(s, t, \tilde{t})\|_{L_2(0, 1)}, \quad u_\nu(s, t, \tilde{t}) = R_n[s^{(\nu)}(t - \tilde{t})_+^{(q-1)}],$$

$$v_\mu = \|v_\mu(s, t, \tilde{s})\|_{L_2(0, 1)}, \quad v_\mu(s, t, \tilde{s}) = R_n[t^{(\mu)}(s - \tilde{s})_+^{(p-1)}],$$

$$w = \|w(s, t, \tilde{s}, \tilde{t})\|_{L_2(\Omega_0)}, \quad w(s, t, \tilde{s}, \tilde{t}) = R_n[(s - \tilde{s})_+^{(p-1)}(t - \tilde{t})_+^{(q-1)}],$$

где  $\Omega_0 = [0, 1] \times [0, 1]$ ,  $s^{(\nu)} = s^\nu / \nu!$ ,  $s_+^{(\nu)} = \max[s^{(\nu)}, 0]$ . Полагая

$$Q^2(s, t) = \left\{ \sum_{\nu=0}^{p-1} u_\nu^2(s, t) + \sum_{\mu=0}^{q-1} v_\mu^2(s, t) + w^2(s, t) \right\},$$

имеем  $Q = \max_{(s, t) \in \Omega} Q(s, t)$ .

**ЛЕММА I.** Пусть в  $\Omega_0 = [0, 1] \times [0, 1]$  содержится достаточное количество то -

чек  $(s_i, t_i), i=1, 2, \dots, n_{pq}$ , таких, что из  $P_{pq}(s_i, t_i) = 0, i=1, 2, \dots, n_{pq}$ , следует  $P_{pq}(s, t) = 0$ . Тогда справедливо представление

$$R_n(x; s, t) = \sum_{\nu=0}^{p-1} \int_0^1 u_{\nu}(s, t, \tilde{t}) x^{(\nu, q)}(0, \tilde{t}) d\tilde{t} + \\ + \sum_{\mu=0}^{q-1} \int_0^1 v_{\mu}(s, t, \tilde{s}) x^{(p, \mu)}(\tilde{s}, 0) d\tilde{s} + \int_0^1 \int_0^1 w(s, t; \tilde{s}, \tilde{t}) x^{(p, q)}(\tilde{s}, \tilde{t}) d\tilde{s} d\tilde{t}. \quad (11)$$

Действительно, по формуле Тейлора для  $x \in V^{p, q}(\Omega_0)$  имеем

$$x = P_{pq}(s, t) + \sum_{\nu=0}^{p-1} s^{(\nu)} \int_0^1 (t-\tilde{t})_+^{(q-1)} x^{(\nu, q)}(0, \tilde{t}) d\tilde{t} + \\ + \sum_{\mu=0}^{q-1} t^{(\mu)} \int_0^1 (s-\tilde{s})_+^{(p-1)} x^{(p, \mu)}(\tilde{s}, 0) d\tilde{s} + \\ + \int_0^1 \int_0^1 (s-\tilde{s})_+^{(p-1)} (t-\tilde{t})_+^{(q-1)} x^{(p, q)}(\tilde{s}, \tilde{t}) d\tilde{s} d\tilde{t}.$$

Отсюда, учитывая, что  $R_n(P_{pq}; s, t) = 0$ , легко получаем (II).

Отметим, что равенство (II) может быть получено применением теорем Сарда (см. [7, теоремы 4.7.1 и 4.7.2]).

**СЛЕДСТВИЕ 1.** Справедливо неравенство

$$|R_n(x; s, t)| \leq Q \|Tx\|_{\gamma}, \quad \gamma = \gamma(\Omega_0), \quad (s, t) \in \Omega_0. \quad (12)$$

Сделав в (12) замену переменных  $\tilde{s} = (s-a_{\gamma})/(b_{\gamma}-a_{\gamma}), \tilde{t} = (t-c_{\gamma})/(d_{\gamma}-c_{\gamma})$ ,  $\gamma \in \Gamma$ , получаем

**СЛЕДСТВИЕ 2.** Справедливо неравенство

$$|R_n(x; s, t)| \leq Q \left\{ (d_{\gamma}-c_{\gamma})^{2q-1} \sum_{\nu=0}^{p-1} \|x^{(\nu, q)}(a_{\gamma}, \bar{t})\|_{L_2(c_{\gamma}, d_{\gamma})}^2 + \right. \\ \left. + (b_{\gamma}-a_{\gamma})^{2p-1} \sum_{\mu=0}^{q-1} \|x^{(p, \mu)}(\bar{s}, c_{\gamma})\|_{L_2(a_{\gamma}, b_{\gamma})}^2 + \right. \\ \left. + (b_{\gamma}-a_{\gamma})^{2p-1} (d_{\gamma}-c_{\gamma})^{2q-1} \|x^{(p, q)}(\bar{s}, \bar{t})\|_{L_2(\Omega_{\gamma})}^2 \right\}^{1/2}, \quad (13)$$

$$(s, t) \in \Omega_{\gamma}, \quad \gamma \in \Gamma.$$

Из (13), учитывая, что  $b_{\gamma}^{-a_{\gamma}} \leq M h_n$ ,  $d_{\gamma}^{-c_{\gamma}} \leq M h_n$ ,  $\|\cdot\|_{L_2}[a_{\gamma}, b_{\gamma}] \leq \|\cdot\|_{L_2}[a, b]$ ,  $\|\cdot\|_{L_2}(c_{\gamma}, d_{\gamma}) \leq \|\cdot\|_{L_2}(c, d)$ ,  $\|\cdot\|_{L_2}[\Omega_{\gamma}] \leq \|\cdot\|_{L_2}[\Omega]$  и переходя к максимуму по  $s, t$ , получаем

$$\begin{aligned} \|R_n(x; s, t)\|_{C[\Omega]} &\leq \|R_n\|_{C[\Omega]} \{ M^{2q-1} h_n^{2q-1} \times \\ &\times \max_{a \leq s \leq b} \sum_{v=0}^{p-1} \|x^{(v, q)}(s, \bar{t})\|_{L_2}(c, d) + \\ &+ M^{2p-1} h_n^{2p-1} \max_{c \leq t \leq d} \sum_{\mu=0}^{q-1} \|x^{(p, \mu)}(\bar{s}, t)\|_{L_2}(a, b) + \\ &+ M^{2p+2q-2} h_n^{2p+2q-2} \|x^{(p, q)}(\bar{s}, \bar{t})\|_{L_2}[\Omega] \}^{1/2}. \end{aligned}$$

Отсюда непосредственно вытекает утверждение теоремы.

Отметим, что для производных остаточного члена  $R_n^{(k, l)}(x; s, t)$  также можно получить оценку вида (10), где степени  $h_n$  будут уменьшаться на  $k$  и  $l$  в соответствующих местах.

#### Л и т е р а т у р а

1. ЗАВЬЯЛОВ Ю.С., ИМАМОВ А. О вариационных задачах теории сплайнов. - В кн.: Математический анализ и смежные вопросы математики. Новосибирск, 1978, с.27-36.
2. ИМАМОВ А. Формулы интерполирования функции многих переменных. - В кн.: Методы сплайн-функций (Вычислительные системы, вып. 75). Новосибирск, 1978, с.50-55.
3. ИМАМОВ А. О сплайн-функциях двух переменных. - В кн.: Вопросы вычислительной и прикладной математики. Вып. 57. Ташкент, 1979, с. 7-18.
4. ИМАМОВ А. Сплайны, связанные с хаотической сеткой узлов. - В кн.: Некоторые вопросы прикладной математики и механики. Вып.3, Наманган, 1984, с.71-77.
5. ВАСИЛЕНКО В.А. Сплайн-функции: теория, алгоритмы, программы. - Новосибирск: Наука, 1983. - 214 с.
6. СОБОЛЕВ С.Л. Введение в теорию кубатурных формул. - М.: Наука, 1974. - 808 с.
7. ЛОРАН П.-Ж. Аппроксимация и оптимизация. - М.: Мир, 1975. - 496 с.

Поступила в ред.-изд.отд.  
23 марта 1986 года