

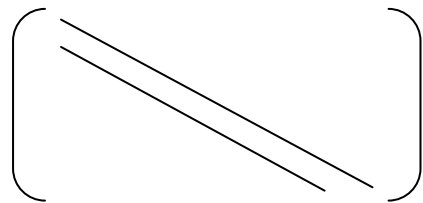


Interpolationsproblem:

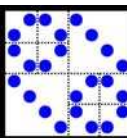
Ansatz: 
$$p(x) = \sum_{i=-1}^{n-1} a_i B_i(x), \quad a_i = ?$$

$$y_j = p(x_j) = \sum_{i=-1}^{n-1} a_i B_i(x_j) = a_{j-2} B_{j-2}(x_j) + a_{j-1} B_{j-1}(x_j) \quad \text{für } j=0, 1, \dots, n.$$

Ergibt bidiagonales lineares Gleichungssystem zur Berechnung der Koeffizienten  $a_j$ :



Trivial zu lösen! (Hier  $B_{-2}(x) \equiv 0$ , und  $x_{-1}$  dazu)



## (c) Bezier-Kurven: (keine Interpolation)

Gesucht sind Kurven, die nicht exakt durch die Stützpunkte laufen, aber sich durch die Stützpunkte gut kontrollieren lassen.

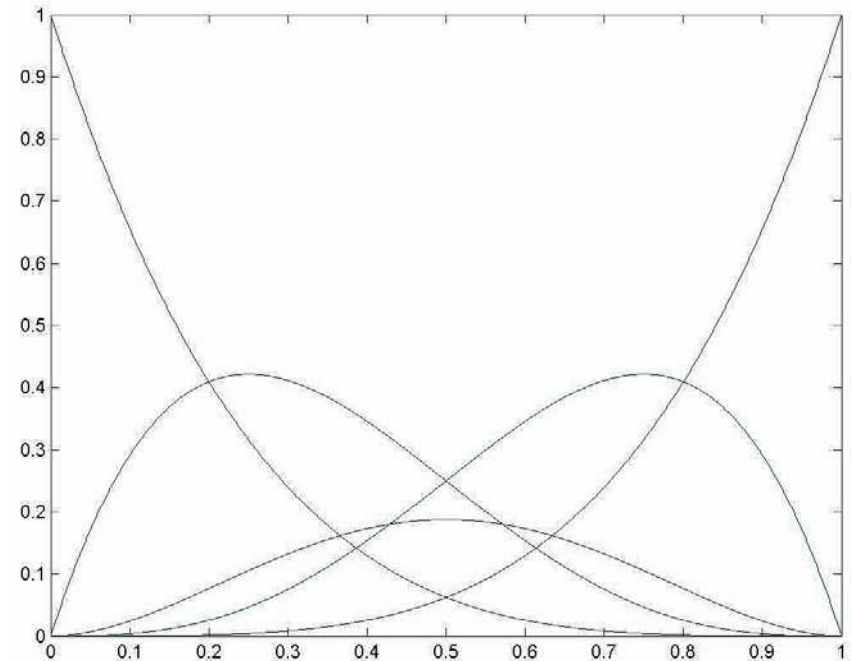
*(lokale Änderungen sollen nur lokal wirken)*

Ausgangspunkt: Bernsteinpolynome in  $[0, 1]$

$$B_i^{(n)}(t) := \binom{n}{i} \cdot (1-t)^{n-i} t^i \quad \text{für } i = 0, 1, \dots, n$$

Für  $n=4$  sind dies also 5 Polynome.

$$\sum_{i=0}^n B_i^{(n)}(t) = \sum_{i=0}^n \binom{n}{i} (1-t)^{n-i} t^i = 1$$





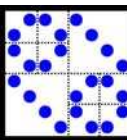
Jedes  $B_i^{(4)}(t)$  hat einen Teilbereich, indem es die anderen Polynome dominiert!

Gegeben: Stützpunkte  $\vec{b}_i \in R^k$ ,  $i=0, \dots, n$ , als Vektoren im  $R^k$ .

Die Bezierkurve zu diesen Punkten ist definiert durch:

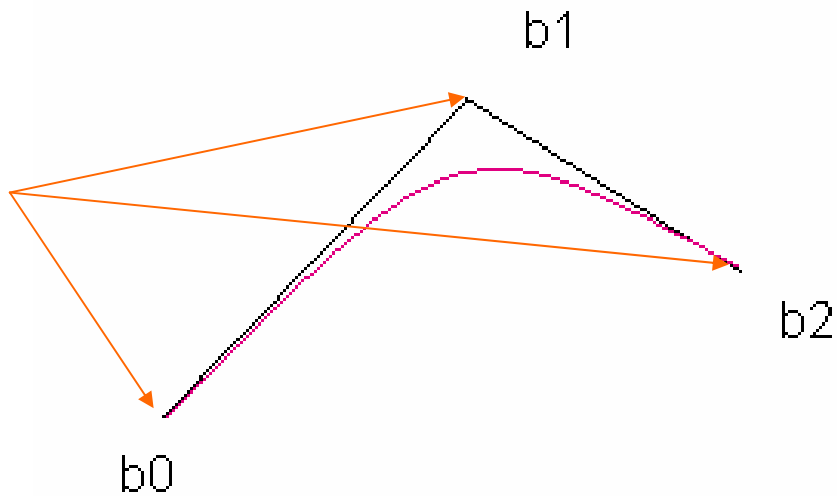
$$X(t) := \sum_{i=0}^n \vec{b}_i B_i^{(n)}(t) \quad \text{für } t \in [0,1]$$

Beginnend mit  $t=0$  hat der Vektor  $X(t)$  zunächst den Wert  $b_0$ , und fährt dann für wachsendes  $t$  der Reihe nach die anderen Kontrollpunkte  $b_i$  näherungsweise ab, bis er für  $t=1$  bei  $b_n$  anlangt.



Dabei überwiegt in einem Teilbereich von  $[0,1]$  jeweils eines der Bernsteinpolynome  $B_i(x)$  die anderen, und sorgt dafür, dass die Kurve zu dem entsprechenden Kontrollpunkt  $b_i$  gezogen wird.

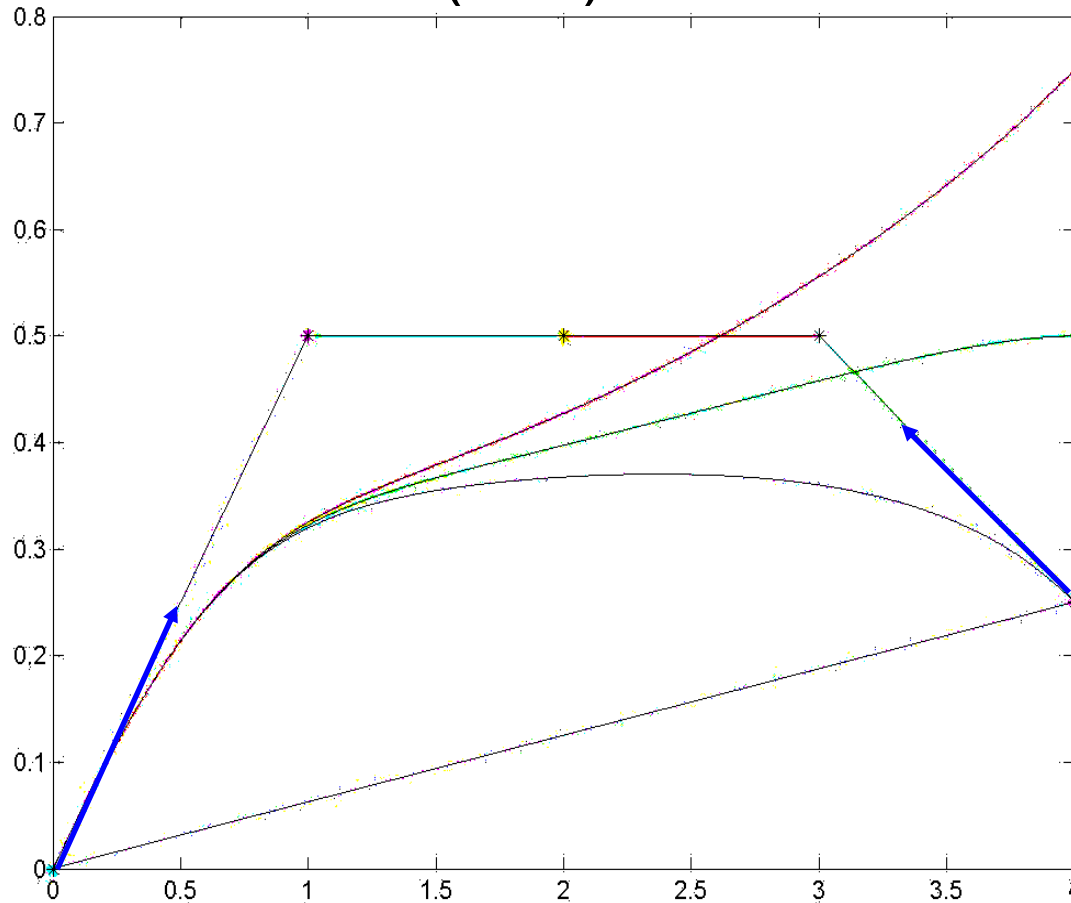
Verlauf bei drei Kontrollpunkten ( $n=2$ ):



Die sich ergebende Bezier-Kurve ist eine gewichtete Summe von Vektoren!

Ergibt keine interpolierende Kurve, aber gut steuerbar →  
Computergraphik (Word, CorelDraw, ...)

# Beispiel Bezierkurve (n=3):



Hier sind drei verschiedene Bezierkurven dargestellt, die sich nur im vierten Kontrollpunkt unterscheiden.



Die Kurve verläuft stets innerhalb der konvexen Hülle der Kontrollpunkte (als Polygon eingezeichnet für den Fall, dass der rechte Kontrollpunkt den kleinsten Wert hat.).

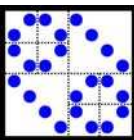
- Am Anfangs-, bzw. Endpunkt zeigt die Tangente in Richtung des nächsten Nachbarpunktes (**blauer Pfeil**).
- Bei Veränderung des rechten Kontrollpunktes bleibt die linke Kurve fast unverändert; d.h. lokale Änderungen wirken sich kaum auf den Rest der Kurve aus!

*Bezier-Applets: MATLAB [bezier.m](http://www.theparticle.com/applets/nyu/BezierApplet/)*

<http://www.theparticle.com/applets/nyu/BezierApplet/>

<http://sunsite.ubc.ca/LivingMathematics/V001N01/UBCExamples/Bezier/bezier.html>

<http://www.fh-friedberg.de/users/mlutz/JavaKurs/applets/Bezier/Bezier.html>





Verbesserung:  
Ersetze Bernsteinpolynome durch B-Splines

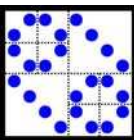
Vorteile:

- bessere Approximationseigenschaften
- einstellbare Differenzierbarkeit (k-mal stetig diff'bar)
- bessere Lokalitätseigenschaften  
(lokale Änderungen wirken wirklich nur lokal)

*B-Splines Applets:*

<http://www.cs.technion.ac.il/~cs234325/Applets/applets/bspline/GermanApplet.html>

<http://www.cs.uwaterloo.ca/~r3fraser/splines/bspline.html>



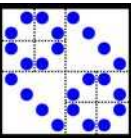


## 4.1.9. Eines der Hauptprobleme der Numerik: Finde geeignete Ansatzfunktionen (Basis)

Klassisch: Polynome  $p(x)$ ,  
rationale Funktionen  $p(x)/q(x)$  ,  
Taylor-, Potenz-, Laurent-Reihe , z.B.  $\sum a_k x^k$   
Fourierreihen,  $\cos(kx)$ ,  $\sin(kx)$  , z.B.  $\sum a_k e^{ikx}$

*Analytische Darstellung*

*Heutzutage erforderlich:  
Algorithmische Darstellung*





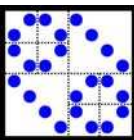


## Anforderungskatalog:

- Variable Diff'barkeit, angepasst an das gestellte Problem
- Variable Approximationsgüte, kleiner Fehler
- Adaptivität, Auflösung angepasst an (lokale) Anforderungen
- Lokalität, d.h. lokale Änderungen wirken nur lokal
- Schnelle Algorithmen, dünne Gleichungen
- *Analysemöglichkeiten, vgl. Fouriertransformation Kap. 3*

Die ersten Punkte sind z.B. durch B-Splines erfüllt.

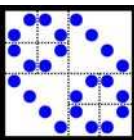
Es fehlt noch die Möglichkeit einer **„Frequenzanalyse“**, die wir bei der Fouriertransformation kennenlernen werden →  
Multiskalendarstellung, Wavelet, Multigrid





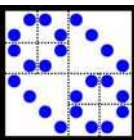
## Vergleich der Interpolationsverfahren:

- Standard-Polynom-Interpolation:  
Gegeben  $(x_j, y_j)$ ,  $j=0, 1, \dots, n$   
Gesucht interpolierendes Polynom vom Grad  $n$
- Spline-Funktionen:  
stückweise Polynome vom Grad  $k$ ,  $(k-1)$ -mal stetig diff'bar,  
aneinandergeheftet, so dass sie die Interpolations-  
bedingungen erfüllen.
- Hermite-Interpolation:  
Gegeben  $(x_j, y_j, y'_j)$ ,  $j=0, 1, \dots, n$   
Gesucht interpolierendes Polynom vom Grad  $2n+1$





- Nicht-interpolierende Kurven der Form  $\sum_{i=1, \dots, n} \vec{b}_j \cdot B_j(t)$ ,  $t \in I$ , mit Kontrollpunkten  $b_j$  und Gewichten  $B_j(t)$  (z.B. Bezier-, B-Spline-Gewichte).
- Stückweise Hermite-Interpolation, d.h.  
Gegeben  $(x_j, y_j, y'_j)$ ,  $j=0, 1, \dots, n$   
Gesucht stückweise quadratische, interpolierende Polynome
- Stückweise Bezierkurven, z.B. fasse für  $n=3$  jeweils 4 Kontrollpunkte zusammen zur Bestimmung einer Teil-Bezierkurve. Hefte Teilkurven ‚glatt‘ aneinander.



## 4.1.10. Zweidimensionale Interpolation

Problem:

Gegeben Punkte  $(x_j, y_j)$ , Werte  $z_j, j=0, \dots, N$

Gesucht Polynom in  $x$  und  $y$  mit  $p(x_j, y_j) = z_j, j=0, \dots, N,$

z.B. 
$$p(x, y) = \sum_{r=0}^R \sum_{s=0}^S a_{r,s} x^r y^s \quad \text{mit} \quad (R+1)(S+1) = N+1$$

Ergibt  $N+1 \times N+1$  lineares Gleichungssystem für die unbekanntenen Koeffizienten  $a_{r,s}$ .

Spezialfall ‚konstant‘:  $R=S=0, N=0;$

Eine Stützstelle  $(x_0, y_0)$  mit Wert  $z_0$

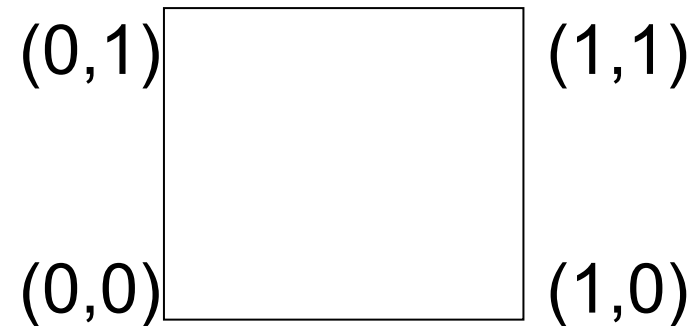
Lösung:  $p(x,y) \equiv z_0$

Spezialfall ‚bilinear‘:  $R=S=1, N=3$ :

4 Stützstellen, z.B.  $(0,0), (1,0), (0,1), (1,1)$

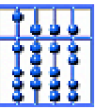
bilineares Polynom  $p(x,y)=a+b \cdot x+c \cdot y+d \cdot xy$

Lösung der Interpolationsaufgabe :

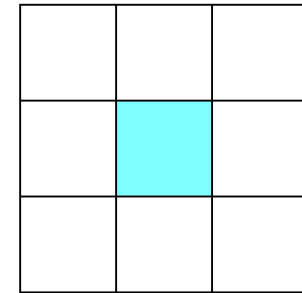


$$\begin{aligned}
 a &= z_0 \\
 a + b &= z_1 \\
 a + c &= z_2 \\
 a + b + c + d &= z_3
 \end{aligned}
 \Leftrightarrow
 \begin{pmatrix}
 1 & 0 & 0 & 0 \\
 1 & 1 & 0 & 0 \\
 1 & 0 & 1 & 0 \\
 1 & 1 & 1 & 1
 \end{pmatrix}
 \cdot
 \begin{pmatrix}
 a \\
 b \\
 c \\
 d
 \end{pmatrix}
 =
 \begin{pmatrix}
 z_0 \\
 z_1 \\
 z_2 \\
 z_3
 \end{pmatrix}$$

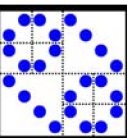
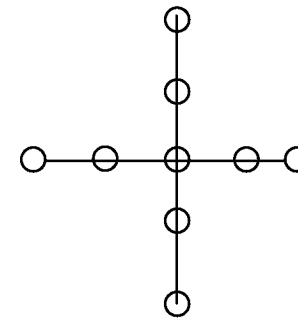
$$p(x, y) = z_0 + (z_1 - z_0)x + (z_2 - z_0)y + (z_3 + z_0 - z_1 - z_2)xy$$



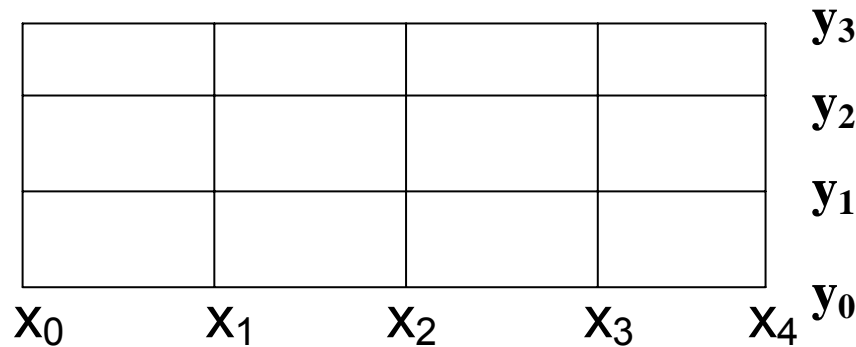
Spezialfall  $R=S=3$ ,  $N=15$ , 16 Stützstellen:  
bikubisch



Spezialfall  $R=S=2$ ,  $N=8$ , 9 Stützstellen:  
biquadratisch



Spezielle Problemstellung: Funktion auf Rechteck.  
 $(x_0, \dots, x_n)$  und  $(y_0, \dots, y_m)$  führen zu Stützstellen auf Gitter  
 $(x_j, y_k)$ ,  $j=0, \dots, n$  und  $k=0, \dots, m$  mit Stützwerten  $z_{j,k}$



Lösung durch 1D-Lagrange-Polynome:

$$L_{j,k}(x, y) := L_{x_j}(x) \cdot L_{y_k}(y)$$

in der Form:

$$p(x, y) = \sum_{j=0}^n \sum_{k=0}^m z_{j,k} \cdot L_{j,k}(x, y)$$



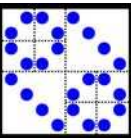
Andere Problemstellung: Grad  $r + s \leq n$  (Gesamtgrad  $\leq n$ )

$$p(x, y) = \sum_{r+s \leq n} a_{r,s} x^r y^s$$

z.B.  $n=2$ :  $p(x, y) = a + bx + cy + dx^2 + exy + fy^2$

Hier ist der Gesamtgrad  $r+s$  aller Terme  $x^r y^s$  durch  $n$  beschränkt!

Bestimme Koeffizienten wieder aus linearem Gleichungssystem.



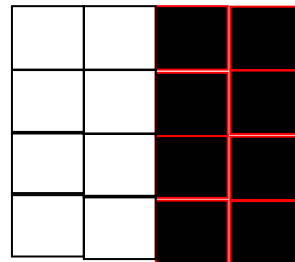


### 4.1.11. Beispiele aus Bildverarbeitung:

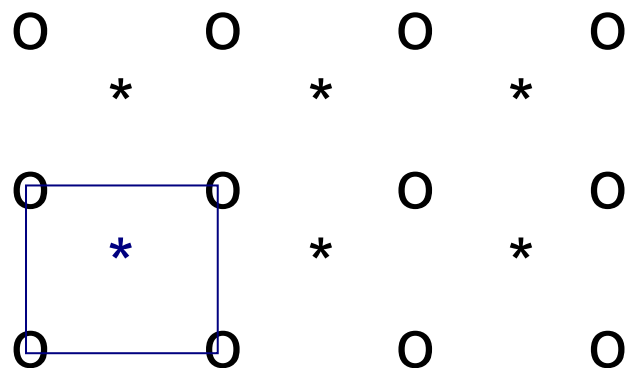
Bild als Matrix von Werten zwischen 0 und 255.

Jeder Wert gibt Grauwert an einer Stelle (einem Pixel) an.

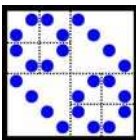
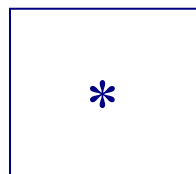
255 255 0 0  
 255 255 0 0 →  
 255 255 0 0 →  
 255 255 0 0



a) Umskalierung, Drehung, Verschiebung führt auf neues Gitter!  
 Wie werden Pixelwerte des neuen Gitters bestimmt?



Bestimmung des neuen Wertes \* z.B. durch bilineare Interpolation mit





## (b) Registrierung von Bilddaten:

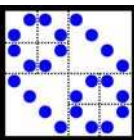
Man verfügt über zwei verschiedene Aufnahmen desselben Objekts, z.B. zu verschiedenen Zeiten, von verschiedenen Aufnahmemedien, oder von verschiedenen Blickwinkeln aus aufgenommen.

Ziel ist es, diese Bilder zur Deckung zu bringen.

z.B. eine neue Aufnahme mittels einer geeigneten Transformation (Verschiebung, Drehung) in das Referenzobjekt abzubilden.

Bestimme  $a$ ,  $b$ , und  $\varphi$ , so dass

$$\min_{\varphi, a, b} \left\| \begin{pmatrix} \cos(\varphi) & -\sin(\varphi) \\ \sin(\varphi) & \cos(\varphi) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} \tilde{x} \\ \tilde{y} \end{pmatrix} \right\|$$

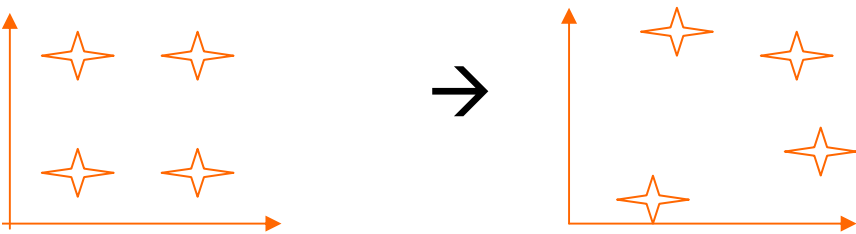


### (c) Kalibrierung von Bilddaten:

Wieder zwei verschiedene (aber deckungsgleiche) Aufnahmen desselben Objekts.

Nun ist aber eine der Aufnahmen verzerrt, z.B. im Falle von Röntgenaufnahmen durch Erdmagnetfeld, usw.

Wir nehmen an, dass wir Markierungspunkte in beiden Aufnahmen haben, die zur Übereinstimmung gebracht werden sollen, diesmal aber mit einer nichtlinearen Transformation.



Transformiere die Koordinaten der verzerrten Markierungspunkte möglichst gut auf die originalen Positionen,

z.B. durch zwei Polynome dritten Grades und Minimierung des Fehlers über alle Punkte:

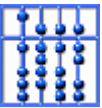
$(x_d, y_d)$  verzerrte Position von  $(x_p, y_p)$ :

Minimiere über alle Markierungspunkte den Abstand

$$\begin{pmatrix} x_p \\ y_p \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} a_0 + a_1 x_d + a_2 y_d + a_3 x_d y_d + a_4 x_d^2 + a_5 y_d^2 + a_6 y_d x_d^2 + a_7 x_d y_d^2 + a_8 x_d^3 + a_9 y_d^3 \\ b_0 + b_1 x_d + b_2 y_d + b_3 x_d y_d + b_4 x_d^2 + b_5 y_d^2 + b_6 y_d x_d^2 + b_7 x_d y_d^2 + b_8 x_d^3 + b_9 y_d^3 \end{pmatrix}$$

Betrachte z.B.  $x_p = a_0 + a_1 x_{d,k} + \dots + a_9 y_{d,k}$  über alle Markierungspunkte; ergibt Normalgleichungen zur Bestimmung der optimalen Koeffizienten  $a_0, \dots, a_9$ .

Bestimme  $b_0, \dots, b_9$  genauso.



## 4.2. Quadratur

Integration  $\leftrightarrow$  Flächenberechnung

Problem:

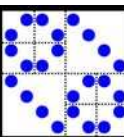
$$I(f) := \int_a^b f(x) \, dx$$

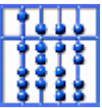
In einigen Fällen kann das Integral mittels Stammfunktion berechnet werden:

Stammfunktion von  $x^k$  ist  $x^{k+1}/(k+1)$ ;

Daher

$$\int_a^b x^k \, dx = \left[ \frac{x^{k+1}}{k+1} \right]_a^b = \frac{b^{k+1} - a^{k+1}}{k+1}$$



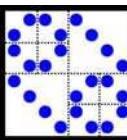


Stammfunktion von  $\exp(x)$  ist  $\exp(x)$ , usw. (Formelsammlung)  
In vielen Fällen existiert keine explizite Formel für die  
Stammfunktion!

Dann muss das Integral numerisch angenähert werden (vgl.  
Riemann'sche Summen, Obersumme, Untersumme)

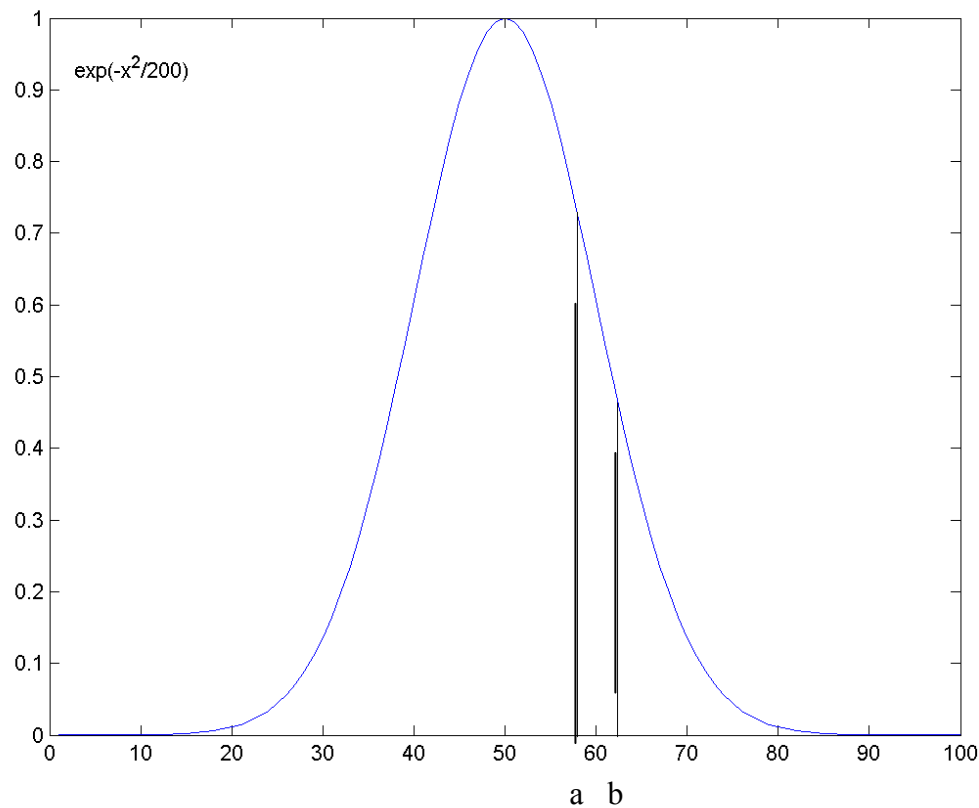
### ***4.2.1. Beispiel aus der Wahrscheinlichkeitsrechnung:***

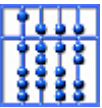
Gauss-Verteilung mit Mittelwert  $m$  und Standardabweichung  $\sigma$ ;  
gesucht ist die Wahrscheinlichkeit dafür, dass ein gemessener Wert  
zwischen  $a$  und  $b$  liegt:



$$\frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} \cdot \int_a^b \exp\left(-\frac{(x-m)^2}{2\sigma^2}\right) dx$$

Entspricht der Fläche unter der Kurve



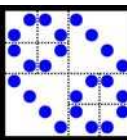


## 4.2.2. Allgemeine Form numerischer Quadraturregeln zur näherungsweise Berechnung solcher Integrale:

$$I(f) = \int_a^b f(x) \, dx \approx \sum_{i=0}^n w_i f(x_i)$$

$$I(f) = \int_a^b f(x) \, dx \approx \sum_{i=0}^n w_i f(x_i)$$

Bestandteile: - Stützstellen  $x_i$  mit Werten  $f(x_i)$   
- Gewichte  $w_i$



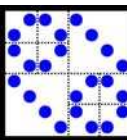




Frage: Wie sind die Stützstellen und Gewichte zu wählen, damit der Näherungswert möglichst gut ist.

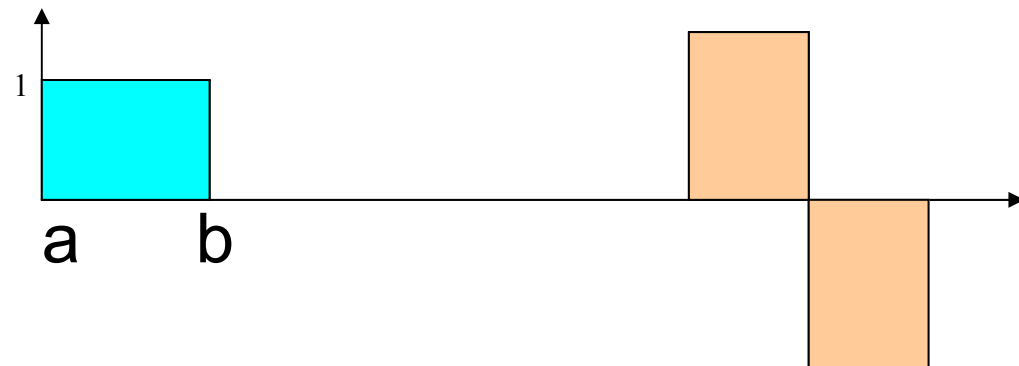
Die Gewichte sollten dabei größer oder gleich 0 sein, um Rundungsfehler durch Auslöschung in der obigen Summe zu vermeiden!

Möglichst wenige Funktionsauswertungen für möglichst genaue Näherung!



### 4.2.3. Quadratur als Flächenberechnung

Das Integral zwischen  $a$  und  $b$  gibt den Flächeninhalt der Kurve an, die zwischen  $f(x)$  und der  $x$ -Achse eingeschlossen ist.



Die blaue, linke Fläche entspricht  $(b-a) \cdot 1$

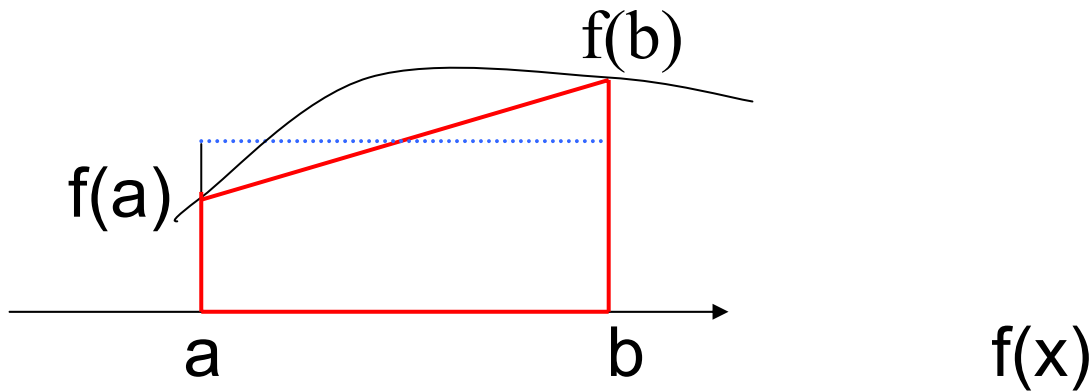
Und die rosa, rechte Fläche entspricht dem Wert 0, da obere und untere Fläche sich weg heben.

Trapezregel (n=1):

$$I(f) = \int_a^b f(x)dx \approx \frac{f(a) + f(b)}{2} \cdot (b - a) =$$

$$= \frac{b-a}{2} f(a) + \frac{b-a}{2} f(b)$$

Stützstellen a,b; Gewichte  $w_0 = w_1 = (b-a)/2$

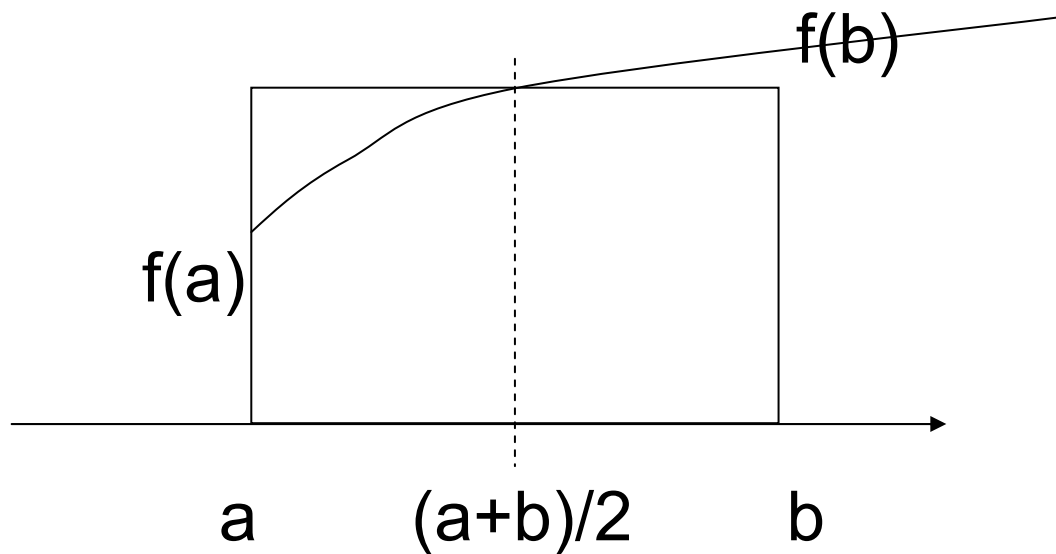


Mittelpunktregel ( $n=0$ ):

Rechteck, begrenzt durch die Punkte  
 $(a,0)$ ,  $(b,0)$  und  $((a+b)/2, f((a+b)/2))$

$$I(f) \approx (b-a) \cdot f\left(\frac{a+b}{2}\right)$$

Also mit  $n=0$  nur eine Stützstelle  $(a+b)/2$  und ein Gewicht  $w_0 = (b-a)$ .



## 4.2.4. Regeln aus der Interpolation

Nähere  $f(x)$  durch einfach zu integrierende Funktion an, z.B. durch interpolierendes Polynom.

Der Einfachheit halber wählen wir äquidistante Stützstellen

$$x_i = a + ih, \quad i = 0, 1, \dots, n, \quad h = (b - a) / n$$

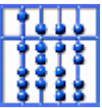
Zu bestimmen sind noch passende Gewichte  $w_i$ .

Sie ergeben sich aus der Integration des  $f(x)$  interpolierenden Polynoms in der Lagrangedarstellung:

$$p(x) = \sum_{i=0}^n f(x_i) L_i(x)$$

also

$$\int_a^b f(x) dx \approx \int_a^b p(x) dx = \sum_{i=0}^n f(x_i) \int_a^b L_i(x) dx = \sum_{i=0}^n f(x_i) w_i$$



Dadurch lassen sich allgemein Integrationsregeln herleiten.  
 Aber für  $n > 6$  ergeben sich auch negative Gewichte!  
 Numerisch problematisch (Auslöschung).

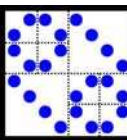
Also ist dieses Vorgehen nur für kleine  $n$  sinnvoll.

1.Fall:  $n=1$ , nur  $x_0=a$ ,  $x_1=b$ ,  $h=b-a$ :

Das linear interpolierende Polynom ist

$$p(x) = f(a) + \frac{f(b) - f(a)}{b - a}(x - a)$$

Daher ergibt sich als Näherung:

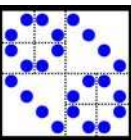




$$\begin{aligned}
 \int_a^b f(x) dx &\approx \int_a^b p(x) dx = \int_a^b \left( f(a) + \frac{f(b) - f(a)}{b - a} (x - a) \right) dx = \\
 &= f(a)(b - a) + \frac{f(b) - f(a)}{b - a} \left( \frac{b^2 - a^2}{2} - a(b - a) \right) = \\
 &= h \left( \frac{1}{2} f(a) + \frac{1}{2} f(b) \right) = \frac{b - a}{2} (f(a) + f(b))
 \end{aligned}$$

Also Gewichte  $w_0 = w_1 = h/2 = (b-a)/2$  .

Dies ist genau die Trapezregel.



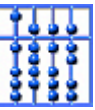
Fehlerabschätzung nach Kap. 4.1.6:

$$\begin{aligned} \left| \int_a^b (f(x) - p(x)) dx \right| &= \left| \int_a^b \left( \frac{f^{(2)}(\xi)}{2} (x-b)(x-a) \right) dx \right| \leq \\ &\leq \frac{M_2}{2} \int_a^b (x-a)(b-x) dx = \frac{M_2}{2} \cdot \frac{(b-a)^3}{6} = \frac{M_2(b-a)^3}{12} = \frac{M_2}{12} h^3 \end{aligned}$$

mit  $M_k := \max_{x \in [a,b]} |f^{(k)}(x)|$

Daher ist die Trapezregel exakt für Polynome vom Grad 1 (da dann  $M_2 = 0$ ), d.h. Näherungswert und exakter Wert sind gleich falls  $f(x)$  eine Polynom vom Grad  $\leq 1$  ist.



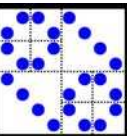


$n=2$ , Simpson-Regel:

$$x_0 = a, \quad x_1 = \frac{a+b}{2}, \quad x_2 = b, \quad h = \frac{b-a}{2}$$

$$w_0 = w_2 = \frac{h}{3} = \frac{b-a}{6}, \quad w_1 = \frac{4}{3}h = \frac{4(b-a)}{6}$$

$$I(f) \approx \frac{h}{3} \cdot \left( f(a) + 4f\left(\frac{a+b}{2}\right) + f(b) \right)$$





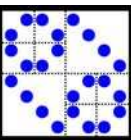
Fehlerabschätzung (ohne Beweis):

$$\left| \int_a^b (f(x) - p(x)) dx \right| \leq \frac{M_4 (b-a)^5}{2880} = \frac{M_4}{90} h^5$$

Daher ist die Simpsonregel sogar exakt für Polynome dritten Grades (  $M_4 = 0$  ).

Allgemein: 
$$\int_a^b f(x) dx \approx \int_a^b p_{0,1,\dots,n}(x) dx = h \sum_{i=0}^n \alpha_i f(a + ih)$$

kmquad.ppt





## 4.2.5. Gauss-Quadratur

Bis jetzt waren die Stützstellen vorgegeben (äquidistant), und nur die Gewichte wurden optimal gewählt.

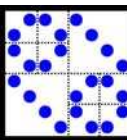
Aus Interpolation wissen wir aber, dass am Rand mehr Stützstellen sein sollten!

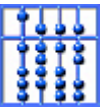
Daher neue Problemstellung:

Wie sind Gewichte und Stützstellen zu wählen, dass sich eine möglichst ‚gute‘ Quadratur-Regel ergibt.

‚Gut‘ heisst: die Regel soll Polynome möglichst hohen Grades exakt integrieren!

(Trapezregel: 2 Stützstellen, Grad 1 exakt,  
Simpsonregel: 3 Stützstellen, Grad 3 exakt)

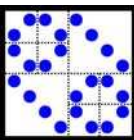




Finde  $x_i \in [a, b]$ ,  $w_i$ ,  $i=0, \dots, n$ , so dass für  $j=0, \dots, m$ :

$$\frac{b^{j+1} - a^{j+1}}{j+1} = \int_a^b x^j dx = I(x^j) \stackrel{!}{=} \sum_{i=0}^n w_i x_i^j$$

Dies sind  $m+1$  nichtlineare Gleichungen für die  $2n+2$  Unbekannten  $x_i$  und  $w_i$ .



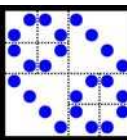


**Fallstudie n=1:**  $\frac{b^{j+1} - a^{j+1}}{j+1} = \int_a^b x^j dx = w_0 x_0^j + w_1 x_1^j$

$j = 0 :$	$b - a$	$=$	$w_0 + w_1$
$j = 1 :$	$\frac{b^2 - a^2}{2}$	$=$	$w_0 x_0 + w_1 x_1$
$j = 2 :$	$\frac{b^3 - a^3}{3}$	$=$	$w_0 x_0^2 + w_1 x_1^2$
$j = 3 :$	$\frac{b^4 - a^4}{4}$	$=$	$w_0 x_0^3 + w_1 x_1^3$
$(j = 4 :)$	$\frac{b^5 - a^5}{5}$	$=$	$w_0 x_0^4 + w_1 x_1^4$

Aus den ersten vier Gleichungen ergibt sich

$$x_{0,1} = \frac{a+b}{2} \pm \frac{b-a}{2\sqrt{3}}, \quad w_{0,1} = \frac{b-a}{2}$$



Gleichung  $j=4$  ist mit diesen Werten nicht erfüllt!  
 Also werden durch diese Parameter Polynome bis zum Grad 3  
 exakt integriert.

Im Spezialfall:  $\int_{-1}^1 f(x) \frac{dx}{\sqrt{1-x^2}}$  ergeben sich als optimale Stützstellen,  
 die Polynome möglichst hohen Grades exakt integrieren, wieder  
 die Nullstellen der Tchebycheff-Polynome

$$\cos\left(\frac{(2j+1)\pi}{2n+2}\right), j=0,1,\dots,n$$

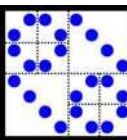
Allgemein lässt sich zeigen, dass die optimalen Stützstellen  
 gerade die Nullstellen von Orthogonalpolynomen sind,  
 z.B. Legendre-, Hermite-, Laguerre-Polynome.  
 (siehe Formelsammlung)

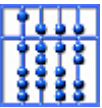


Vorteil der Gauss-Quadratur mit optimalen Stützstellen :  
Für festes  $n$  ergibt sich optimales Ergebnis

Nachteil: Falls Resultat nicht genau genug, will man mehr Stützstellen verwenden; die neuen Stützstellen sind dann aber Nullstellen eines anderen Polynoms, also muss man an allen Stellen  $f(x_i)$  neu berechnen.

Ausweg: Behalte die  $n$  alten Stützstellen. Suche nun  $n$  neue Stützstellen und  $2n$  Gewichte zu den  $2n$  Stützstellen, so dass Polynome möglichst hohen Grades exakt integriert werden.



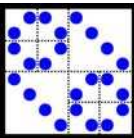


## 4.2.6. Monte-Carlo-Methoden:

Wähle  $n$  Zufallspunkte aus dem Gebiet  $Q \in \mathbb{R}^n$ , berechne Funktionswerte an diesen Stellen und setze

$$I = \int_Q f(\vec{x}) d\vec{x} \approx \sum_{i=1}^n f(x_i) \frac{|Q|}{n}$$

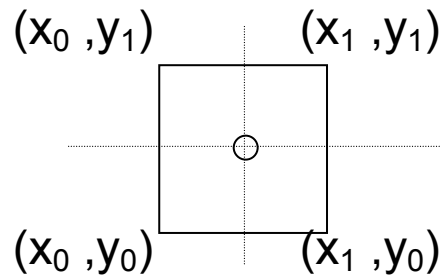
Besonders beliebt bei hochdimensionalen Integralen.





## 4.2.7. Zweidimensionale Integration

Mittelpunktsregel:



$$\int_Q f(x, y) dx dy \approx (y_1 - y_0) \int_{x_0}^{x_1} f\left(x, \frac{y_0 + y_1}{2}\right) dx \approx$$

$$\approx (x_1 - x_0)(y_1 - y_0) f\left(\frac{x_1 + x_0}{2}, \frac{y_1 + y_0}{2}\right)$$

Allgemein Quadratur-Regeln aus der 2D-Interpolation:

Bestimme zu  $f(x,y)$  ein interpolierendes Polynom  $p(x,y)$ , so dass Stützstellen und Grad zusammenpassen (vgl. Kap. 4.1.10).

Gesucht: Integral über Quadrat  $Q$  mit Ecken  $(x_0, y_0)$ ,  $(x_0, y_1)$ ,  $(x_1, y_0)$ ,  $(x_1, y_1)$

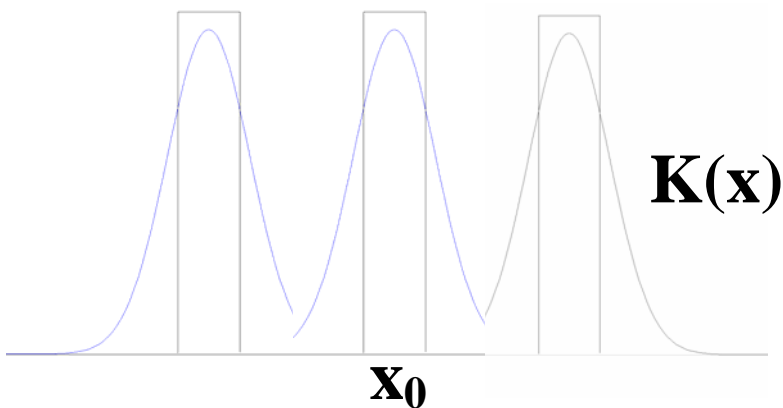
$$\begin{aligned} \int_Q f(x, y) dx dy &\approx \int_Q p(x, y) dx dy = \int_Q \sum_{r,s} a_{r,s} x^r y^s dx dy = \\ &= \sum_{r,s} a_{r,s} \int_{x_0}^{x_1} x^r dx \int_{y_0}^{y_1} y^s dy = \sum_{r,s} \frac{a_{r,s} (x_1^{r+1} - x_0^{r+1})(y_1^{s+1} - y_0^{s+1})}{(r+1)(s+1)} \end{aligned}$$

Andere Möglichkeit: Lagrange-Ansatz wie 4.1.10.

## 4.2.8. Deblurring bei verschmierten Bildern, Gauss'scher Weichzeichner:

Modell: Jeder Pixelpunkt wird entsprechend einer Gauss-Verteilung, verschmiert, z.B. Aufnahme durch Atmosphäre:  
(Zur Vereinfachung hier nur eindimensional)

An der Stelle  $x_0$  wird der ursprüngliche Wert  $f(x_0)$  ersetzt durch gestörten Wert  $g(x_0)$ , der sich aus der Überlagerung von Nachbarpunkten ergibt.



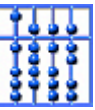
Das beobachtete Bild  $g$  entsteht durch eine ‚Faltung‘ des ursprünglichen Bildes  $f$  mit dem Gauss-Kern  $K(x)=\exp(-x^2/(2\pi\sigma^2))$ , der genau die obige Funktion beschreibt

Um ein diskretes Modell zu erhalten, ersetze man das Integral an jeder diskreten Stelle  $x_j$  z.B. durch die Mittelpunktsumme (oder Trapezsumme)  $\rightarrow$

$$g(x_j) = \int \exp\left(-\frac{(x_j - t)^2}{2\pi\sigma^2}\right) \cdot f(t) dt \approx$$

$$\approx h \sum_k \exp\left(-\frac{(x_j - x_k)^2}{2\pi\sigma^2}\right) \cdot f(x_k)$$

Dies führt auf ein lineares Gleichungssystem, das die Beziehung zwischen ursprünglichen und gestörten Werten beschreibt:

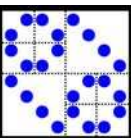


$$\left( \exp\left(-\frac{(j-k)^2}{2\pi\sigma^2 n^2}\right) \right)_{j,k=1}^n \cdot \vec{f} = \vec{g}$$

Durch Lösung des Gleichungssystems kann man aus den gestörten Daten  $g(x_j)$  das Originalbild  $f(x_k)$  wieder gewinnen.

Da  $K \cdot \vec{f} = \vec{g}$  sehr schlecht konditioniert ist, verwendet man zusätzlich Regularisierung, z.B.:

$$(K^T K + \rho^2 I) \cdot \vec{f} = K^T \vec{g}$$



Umgekehrt beschreibt die Beziehung

$$\left( \exp\left(-\frac{(j-k)^2}{2\pi\sigma^2 n^2}\right) \right)_{j,k=1}^n \cdot \vec{f} = \vec{g}$$

einen „Weichzeichner“.

Verwasche die Pixel durch Mittelwertbildung mit Nachbarn.

z.B.  $x_k \rightarrow (x_{k-1} + 2x_k + x_{k+1}) / 4$

oder Maske  $\begin{bmatrix} & 1 & \\ 1 & 4 & 1 \\ & 1 & \end{bmatrix} / 8$