

交代級数に対する最適線形加速法

1X-2

杉浦 洋
(名古屋大学工学部)

[0] はじめに
無限級数

$$S = \sum_{n=0}^{\infty} a_n \quad (1)$$

に対する加速法とは、 S に対する近似列 $\{\tilde{G}_m\}$,

$$\tilde{G}_m = \tilde{G}_m(a_0, \dots, a_m) \quad (2)$$

である。 \tilde{G}_m が $a_0 \sim a_m$ に関して線形なら $\{\tilde{G}_m\}$ は線形加速法とよばれる。もちろんある線形加速法が有効に働くには、(1)の無限級数が何らかの仮定を満たねばならない。ここでは各項が、

$$a_n = (-1)^n \int_0^1 x^n f(x) dx \quad (3)$$

となる級数を対象とした線形加速法について考える。(3)はやや恣意的のようであるが

$$a_n = (-1)^n \left(\frac{1}{n+1} \right)^{p+1} = (-1)^n \int_0^1 x^n \frac{x^p}{\Gamma(p+1)} (\log \frac{1}{x})^p dx \quad (4)$$

のような基本的な交代級数をふくんでいる。また、 $f(1) \neq 0$ で1の近傍で f が連続なら n が十分大きいところでは a_n の符号は交代し、 $|a_n| \geq 0$ ($\frac{1}{n}$) で収束も違ひ。

さて線形加速法を

$$\tilde{G}_m = \sum_{k=0}^m \alpha_k^{(m)} (-1)^k a_k \quad (5)$$

とする(3)より

$$\tilde{G}_m = \int_0^1 \varphi_m(x) f(x) dx \quad (6)$$

ここで

$$\varphi_m(x) = \sum_{k=0}^m \alpha_k^{(m)} x^k \quad (7)$$

$\{\varphi_m\}$ を $\{G_m\}$ の特性多項式とよぶ。

また同じく(3)より

$$S = \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \int_0^1 x^n f(x) dx = \int_0^1 \frac{1}{1+x} f(x) dx. \quad (8)$$

故に G_m の誤差は

$$S - \tilde{G}_m = \int_0^1 \left\{ \frac{1}{1+x} - \varphi_m(x) \right\} f(x) dx \quad (9)$$

したがって加速法の有効性は $1/(1+x)$ に対する $\varphi_m(x)$ の近似度で評価される。

あるノルムについて $\varphi_m(x)$ が $1/(1+x)$ のn次最良多項式近似なら $\{\tilde{G}_m\}$ を最適とよぶことにする。

[1] $\|\cdot\|_\infty$ についての最適加速法

Bernstein [1]によれば、 $1/(1+x)$ のn次最良多項式近似 $\varphi_n(x)$ について

$$\frac{1}{1+x} - \varphi_n(x) = \frac{\eta^n}{4} \cos(n\xi + \delta) \quad (10)$$

ここで $\cos \xi = 1-2x$, $\cos \delta = (3x-1)/(1+x)$

$\eta = 3 - \sqrt{8}$ である。今、

$$\tilde{G}_m^{(k)} = \sum_{l=0}^{k-1} a_l + \sum_{l=0}^m \alpha_l^{(m)} (-1)^l a_{k+l} \quad (11)$$

とおけば(3), (7), (10)より

$$\begin{aligned} S - \tilde{G}_m^{(k)} &= \sum_{l=k}^m a_l - (-1)^k \int_0^1 \varphi_m(x) x^k f(x) dx \\ &= (-1)^k \int_0^1 \left\{ \frac{1}{1+x} - \varphi_m(x) \right\} x^k f(x) dx \\ &= \frac{(-1)^k \eta^n}{4} \int_0^1 \cos(n\xi + \delta) x^k f(x) dx \end{aligned} \quad (12)$$

$\cos \xi = 1-2x$ と \cos の加法定理より

$$\begin{aligned} \cos((n+1)\xi + \delta) &= 2 \cos \xi \cos(n\xi + \delta) - \cos((n-1)\xi + \delta) \\ &= 2(1-2x) \cos(n\xi + \delta) - \cos((n-1)\xi + \delta) \end{aligned} \quad (13)$$

(12), (13)より

$$\frac{S - \tilde{G}_{m+1}^{(k)}}{\eta^{m+1}} = 2 \frac{S - \tilde{G}_m^{(k)}}{\eta^m} + 4 \frac{S - \tilde{G}_m^{(k+1)}}{\eta^n} - \frac{S - \tilde{G}_{m-1}^{(k)}}{\eta^{m-1}} \quad (14)$$

Optimal linear Acceleration for Alternating Series.

Hirosi Sugiura

Nagoya University

$\eta = 3 - \sqrt{18}$ より $\eta^2 - 6\eta + 1 = 0$ で S の項は
消えて、

$$\frac{\sigma_{m+1}^{(k)}}{\eta^{m+1}} = 2 \frac{\sigma_m^{(k)}}{\eta^m} + 4 \frac{\sigma_{m+1}^{(k+1)}}{\eta^{m+1}} - \frac{\sigma_{m-1}^{(k)}}{\eta^{m-1}} \quad (15)$$

又 $\varphi_0(x) = \frac{3}{4}$, $\varphi_1(x) = -\frac{1}{2}x + (2\sqrt{2}+1)/4$ より

$$\begin{cases} \sigma_0^{(k)} = \sum_{l=0}^{k-1} a_l + \frac{3}{4} a_k \\ \sigma_1^{(k)} = \sum_{l=0}^{k-1} a_l + \frac{2\sqrt{2}+1}{4} a_k + \frac{1}{2} a_{k+1} \end{cases} \quad (16)$$

(15), (16) により $\sigma_m = \sigma_m^{(0)}$ を順次計算する。

(12) より誤差の絶対値は

$$|S - \sigma_m| \leq \frac{\eta^m}{4} \cdot \int_0^1 |f(x)| dx \quad (17)$$

で公比 η (≈ 0.17) の等比級数より早く 0 に収束する。

[2] $\|\cdot\|_2$ についての最適加速法
すなはち Legendre 多項式 $P_m^*(x) = P_m(2x-1)$

で $1/(1+x)$ を展開すると

$$\frac{1}{1+x} = \sum_{n=0}^{\infty} P_n P_n^*(x), \quad P_n = (2n+1) \int_0^1 \frac{P_n^*(x)}{x+1} dx \quad (18)$$

ここで特性多項式を

$$G_m(x) = \sum_{k=0}^m P_k P_k^*(x) \quad (19)$$

とすると $\{P_k^*(x)\}$ の直交性より

$$\left\| \frac{1}{1+x} - G_m(x) \right\|_2 = \min_{\deg G_m(x)=m} \left\| \frac{1}{1+x} - G_m(x) \right\|_2 \quad (20)$$

で、 $\{G_m\}$ は最適となる。

$f \in L_2(0, 1)$ なら Schwarz の不等式より

$$\begin{aligned} |S - \sigma_m| &= \left| \int_0^1 \left\{ \frac{1}{1+x} - G_m(x) \right\} f(x) dx \right| \\ &\leq \left\| \frac{1}{1+x} - G_m(x) \right\|_2 \cdot \|f(x)\|_2. \end{aligned} \quad (21)$$

(20) と (10) より

$$\left\| \frac{1}{1+x} - G_m(x) \right\|_2 \leq \left\| \frac{\eta^m}{4} \cos(n\pi + \delta) \right\|_2 \leq \frac{\eta^m}{4} \quad (22)$$

だから

$$|S - \sigma_m| \leq \frac{\eta^m}{4} \|f(x)\|_2 \quad (23)$$

でやはり公比 η の等比級数より早く 0 に収束する。

$$\mu_m = \int_0^1 P_m^*(x) f(x) dx \quad (24)$$

で定義すると

$$\sigma_m = \int_0^1 \varphi_m(x) f(x) dx$$

$$= \sum_{k=0}^m P_k \int_0^1 P_k^*(x) f(x) dx = \sum_{k=0}^m P_k \alpha_k \quad (25)$$

だから $\{\rho_k\}$ と $\{\alpha_k\}$ の計算法を確立すればよい。

$P_m^*(x)$ の 3 項漸化式

$$(m+1) P_{m+1}^*(x) = (2m+1)(2x-1) P_m^*(x) - m P_{m-1}^*(x) \quad (26)$$

と P_m の定義より $P_m' = \frac{1}{2m+1} P_m$ について

$$(m+1) P_{m+1}' = (6m+3) P_m' - m P_{m-1}' \quad (27)$$

$$\rho'_0 = \log 2, \quad \rho'_1 = 2 - 3 \log 2.$$

この漸化式は前進が不安定なので、Miller の算法 [2] を用いてあらかじめ必要な個数 (100 個くらい) を計算し保存しておく。次に

$$\mu_m^{(k)} = \int_0^1 P_m^*(x) x^k f(x) dx \quad (28)$$

とおくとやはり漸化式 (27) より

$$(m+1) \mu_{m+1}^{(k)} = (2m+1)(2\mu_m^{(k+1)} - \mu_m^{(k)}) - m \mu_{m-1}^{(k)} \quad (29)$$

$$\mu_0^{(k)} = (-1)^k a_k$$

となる $\mu_m = \mu_m^{(0)}$ が順次得られる。

[3] 実験結果

Smith-Ford の問題 [3]

$$(1) a_m = (-1)^m (m+1), \quad (2) a_m = (-1)^m (2m+1), \quad (3) a_m = (-1)^m \sqrt{m+1}$$

$$(4) a_m = (\frac{1}{2})^m / m, \quad (5) a_m = (-1)^m (\frac{1}{2})^m$$

について $-\log_{10}|S - \sigma_m|$ は [1], [2] の方法で

問題番号	(1)	(2)	(3)	(4)	(5)
方 [1]	11.5	10.9	11.3	15.8	9.8
法 [2]	16.9	9.1	9.2	9.0	8.7

表で [1] の (4), [2] の (1) は理論的には ∞ である。その他の問題では [1] が良い結果となつている。

<参考文献>

[1] Bernstein, S.N.: Leçons sur les propriétés extrémiales et la meilleure approximation des fonctions analytiques d'une variable réelle. Paris: Gauthier-Villars 1928.

[2] Miller, J.C.P.: Bessel Functions. Part II, Math. Tables, vol. 10, British Assoc. Adv. Sci., Cambridge Univ. Press. 1952.

[3] Smith, D.A. and Ford, W.F.: Acceleration of linear and logarithmic convergence. SIAM J. Numer. Anal. Vol. 16, No. 2, pp. 223-240. 1979.