

К ВОПРОСУ О ПОСТРОЕНИИ ОРТОГОНАЛЬНЫХ БАЗИСНЫХ ФУНКЦИЙ

Михайлов М.В., Мотылев К.И., Халин* М.М. Паслен В.В.,
Донецкий национальный технический университет,

* Донецкий государственный институт искусственного
интеллекта

Уровень прикладных методов обработки информации в значительной мере определяется возможностями техники измерений и методов обработки измерительной информации. Различные аспекты решения задач обработки данных измерений рассматривались в работах отечественных и зарубежных авторов: П.А. Агаджанова, В.Ё. Дулевича, Б.Ф. Жданюка, Н.Д. Огороднийчука, В.В. Паслена, В.К. Бакличкого, Д. Андрияса, Н. Хьюбера, Дж. Тьюки и других [1].

Для рассматриваемых нами стохастических траекторий движения летательных аппаратов(ЛА) наиболее рациональным является модель, представленная в виде:

$$\xi_n(t) = \sum_{k=0}^m a_k P_k(t), \quad \text{где } a_k \text{ — компонент вектора } A \text{ — коэффициентов}$$

аппроксимирующего полинома; $P_k(t)$ — компонент системы ортогональных базисных функций.

Полиномиальное описание стохастических траекторий более удобно в вычислительном отношении, так как позволяет непосредственно оценить траекторию движения ЛА по данным измерений. В общем случае для нахождения коэффициентов аппроксимирующего полинома необходимо решить систему уравнений.

В книге [2] профессора Огороднийчука Н.Д. было предложено в качестве $P_0(t), \dots, P_k(t), \dots, P_m(t)$ применить более узкий класс функций, ортогональных на множестве точек t_1, \dots, t_n или на интервале $[t_1, \dots, t_n]$, обладающих следующим свойством:

$$P_x^T P_k = (P_x, P_k) = \sum_{i=1}^n P_x(t_i) P_k(t_i) = \begin{cases} 0, & x \neq k \\ |P_k|^2, & x = k \end{cases}$$

Вследствие этого система распадается на ряд уравнений и вычисления коэффициентов a_k

производятся по формуле: $\hat{a}_k = \frac{P_k^T \xi_n}{P_k^T P_k}$

В работах профессора Огороднийчука Н.Д. предложен способ построения ортогональных базисных функций.