



Министерство науки и высшего образования Российской Федерации
федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего
образования «Московский государственный технический университет имени
Н.Э. Баумана (национальный исследовательский университет)»

ФАКУЛЬТЕТ «Робототехники и комплексной автоматизации»
КАФЕДРА «Системы автоматизированного проектирования (РК-6)»

ОТЧЕТ О ВЫПОЛНЕНИИ ЛАБОРАТОРНОЙ РАБОТЫ по дисциплине «Вычислительная математика»

Студент:	Шлюков Алексей Павлович
Группа:	РК6-64Б
Тип задания:	лабораторная работа
Тема:	Численное дифференцирование и интегрирование

Студент

подпись, дата

Шлюков А. П.
Фамилия, И.О.

Преподаватель

подпись, дата

Фамилия, И.О.

Москва, 2025

Содержание

Численное дифференцирование и интегрирование	3
Задание	3
Цель работы	5
1 Возвращение значения первой производной функции f	5
2 Нахождение производных с помощью функции <code>diff2</code>	6
3 Ответы на вопросы для случая применения функции <code>diff2</code>	8
4 Реализация функции с помощью формулы Симпсона	11
5 Расчет интегралов с помощью составной формулы Симпсона	12
6 Сравнение порядков точности составной формулы Симпсона	17
7 Вывод центральной формулы численного дифференцирования 4-го порядка	19
8 Разработка функции <code>diff4</code>	21
9 Расчет производных g'_1 и g'_3 с помощью функции <code>diff4</code>	23
10 Ответы на вопросы для случая применения функции <code>diff4</code>	26
11 Вывод квадратной формулы Гаусса имеющую пятую степень точности	37
12 Разработка функции численного интегрирования функции f с помощью квадратуры Гаусса пятой степени точности	41
13 Доказательство о степени точности квадратуры Гаусса	42
Заключение	45

Численное дифференцирование и интегрирование

Задание

Даны функции:

$$g_1(x) = xe^x, \quad (1)$$

$$g_2(x) = x^2 \sin 3x, \quad x \in [0; \pi]; \quad (2)$$

$$g_3(x) = \sin\left(\frac{\pi}{x}\right), \quad x \in (0; 1]. \quad (3)$$

Требуется(базовая часть)

1. Написать функцию `diff2(x_0, h, f)`, которая возвращает значение первой производной функции f на основе центральной формулы численного дифференцирования 2-го порядка в точке x_0 для шага дифференцирования h .
2. Рассчитать производные $g_1(x)$ в точке $x_0 = 3$ и $g_3(x)$ в точке $x_0 = 0.01$ для множества значений $h \in [10^{-16}; 1]$ с помощью функции `diff2`. Построить log-log графики зависимости абсолютной погрешности численного дифференцирования от шага дифференцирования для двух указанных случаев.
3. Ответить на вопросы согласно п.10.
4. Написать функцию `composite_simpson(a, b, n, f)` численного интегрирования функции f на отрезке $[a; b]$ по n узлам с помощью составной формулы Симпсона.
5. Рассчитать интегралы

$$\int_0^{\pi} g_2(x) dx$$

$$\int_{\epsilon}^1 g_3(x) dx, \quad \text{где } 0 < \epsilon < 0.01$$

с использованием составной формулы Симпсона для различных значений $n \in [3; 9999]$. Постройте log-log графики зависимостей абсолютной погрешности численного интегрирования от шага интегрирования.

6. Сравнить порядок точности составной формулы Симпсона, полученный "с помощью log-log графика", с аналитическим порядком точности этой формулы. Существует ли оптимальный шаг интегрирования для данной формулы, минимизирующий достижимую погрешность? Обосновать свой ответ.

7. Вывести центральную формулу численного дифференцирования 4-го порядка точности вместе с остаточным членом, аппроксимирующую первую производную $f'(x)$ по значениям $f(x)$ в 5-и узлах:

$$f'(x_0) \approx Af(x_0 - 2h) + Bf(x_0 - h) + Cf(x_0) + Df(x_0 + h) + Ef(x_0 + 2h). \quad (4)$$

Продemonстрировать, что формула действительно имеет 4-й порядок точности.

Требуется(продвинутая часть)

8. Написать функцию `diff4(x_0, h, f)`, которая возвращает значение первой производной функции f на основе центральной формулы численного дифференцирования 4-го порядка в точке x_0 для шага дифференцирования h .
9. Рассчитать производные $g_1(x)$ в точке $x_0 = 3$ и $g_3(x)$ в точке $x_0 = 0.01$ для множества значений $h \in [10^{-16}; 1]$ с помощью функции `diff4`. Добавить log-log график зависимости абсолютной погрешности численного дифференцирования от шага дифференцирования к соответствующему графику для `diff2`.
10. Ответьте на следующие вопросы, для случая применения функции `diff2` (базовая часть) и для случая применения функции `diff4` (продвинутая часть).
- (a) Каким образом на log-log графике можно увидеть порядок точности формулы дифференцирования? Представьте аналитическое доказательство, а также продемонстрируйте порядок точности на графике.
 - (b) Совпадает ли порядок точности выведенной формулы численного дифференцирования на log-log графике с её фактическим порядком точности?
 - (c) Каков оптимальный шаг дифференцирования, при котором абсолютная погрешность минимальна? С чем связано существование такого минимума? Обоснуйте свой ответ, ссылаясь на данные log-log графика.
 - (d) Сравните оптимальный шаг дифференцирования и соответствующую минимально достижимую погрешность для формул 2-го и 4-го порядка точности. Как вы думаете, чем обоснована разница между ними?
11. С помощью теоремы о корнях многочленов Лежандра, вывести квадратурную формулу Гаусса (далее квадратура Гаусса), имеющую степень точности 5. Сколько узлов необходимо для использования такой формулы?
12. Написать функцию `gauss_quad5(f)` численного интегрирования функции f с помощью квадратуры Гаусса пятой степени точности.
13. Доказать, что квадратура Гаусса имеет степень точности 5, с помощью следующего вычислительного эксперимента (выкладки и рассчитанные значения должны быть представлены в отчёте):

- постройте последовательность полиномов $P_0(x), P_1(x), P_2(x), P_3(x), P_4(x), P_5(x), P_6(x)$, имеющих степени соответственно 0, 1, 2, 3, 4, 5, и 6, используя случайно выбранные значения коэффициентов полиномов;
- проинтегрируйте их на интервале $[0; 2]$ аналитически и с помощью функции `gauss_quad5(f)`;
- посчитайте абсолютную погрешность и сделайте вывод о степени точности выведенной квадратуры.

Цель работы

Изучить методы численного дифференцирования (формулы 2-го и 4-го порядков) и интегрирования (составную формулу Симпсона и квадратуру Гаусса). Исследовать их точность в зависимости от выбранного шага, проанализировать погрешности и определить оптимальные параметры для вычислений. Практически закрепить навыки построения и анализа log-log графиков для оценки порядка точности используемых методов.

1. Возвращение значения первой производной функции f

В задании требуется написать функцию `diff2(x_0, h, f)`, которая возвращает значение первой производной функции f на основе центральной формулы численного дифференцирования 2-го порядка в точке x_0 для шага дифференцирования h .

Формула аппроксимирует производную по значениям функции в точках $x_0 - h$ и $x_0 + h$. Разложим $f(x_0 + h)$ и $f(x_0 - h)$ в ряд Тейлора до $O(h^3)$:

$$f(x_0 + h) = f(x_0) + hf'(x_0) + \frac{h^2}{2}f''(x_0) + \frac{h^3}{6}f'''(\xi_1), \quad \xi_1 \in (x_0, x_0 + h),$$

$$f(x_0 - h) = f(x_0) - hf'(x_0) + \frac{h^2}{2}f''(x_0) - \frac{h^3}{6}f'''(\xi_2), \quad \xi_2 \in (x_0 - h, x_0).$$

Вычитая второе разложение из первого, получаем:

$$f(x_0 + h) - f(x_0 - h) = 2hf'(x_0) + \frac{h^3}{3}(f'''(\xi_1) + f'''(\xi_2)).$$

Отсюда выражаем производную:

$$f'(x_0) = \frac{f(x_0 + h) - f(x_0 - h)}{2h} - \frac{h^2}{6}(f'''(\xi_1) + f'''(\xi_2)).$$

Погрешность аппроксимации имеет порядок $O(h^2)$, так как главный член ошибки пропорционален h^2 .

Ниже представлен листинг функции `diff2(x_0, h, f)`, которая возвращает значение первой производной функции f в точке x_0

```

1 def diff2(x_0, h, f):
2     return (f(x_0 + h) - f(x_0 - h)) / (2 * h)

```

Важно отметить что погрешность уменьшается пропорционально h^2 , также при слишком малых h возможен рост вычислительной погрешности из-за ограниченной точности чисел с плавающей запятой.

2. Нахождение производных с помощью функции diff2

В задании требуется вычислить первую производную функций:

- $g_1(x) = xe^x$ в точке $x_0 = 3$
- $g_3(x) = \sin\left(\frac{\pi}{x}\right)$ в точке $x_0 = 0.01$

с использованием функции `diff2` (центральная разностная формула второго порядка).

Необходимо построить **log-log графики** зависимости абсолютной погрешности от шага h для $h \in [10^{-16}, 1]$.

Аналитические производные: Для $g_1(x) = xe^x$:

$$g_1'(x) = e^x(1 + x) \implies g_1'(3) = e^3(1 + 3) \approx 80.3421$$

Для $g_3(x) = \sin\left(\frac{\pi}{x}\right)$:

$$g_3'(x) = -\frac{\pi}{x^2} \cos\left(\frac{\pi}{x}\right) \implies g_3'(0.01) = -\frac{\pi}{0.0001} \cos(100\pi) = -10000\pi \cdot 1 = -31415.9265$$

Поскольку $\cos(100\pi) = \cos(2\pi \cdot 50) = 1$.

Для **численной производной** используется формула:

$$f'(x_0) \approx \frac{f(x_0 + h) - f(x_0 - h)}{2h} + O(h^2).$$

Для начала следует определить диапазон $h \in [10^{-16}, 1]$ в логарифмическом масштабе (200 точек)

Вычислить точные значения производных:

Для каждого h :

Вычислить приближенное значение производной через `diff2`

Рассчитать абсолютную погрешность:

$$\Delta = |f'_{\text{числ}} - f'_{\text{точн}}|$$

Listing 2. Дифференцирование g1 и g3

```

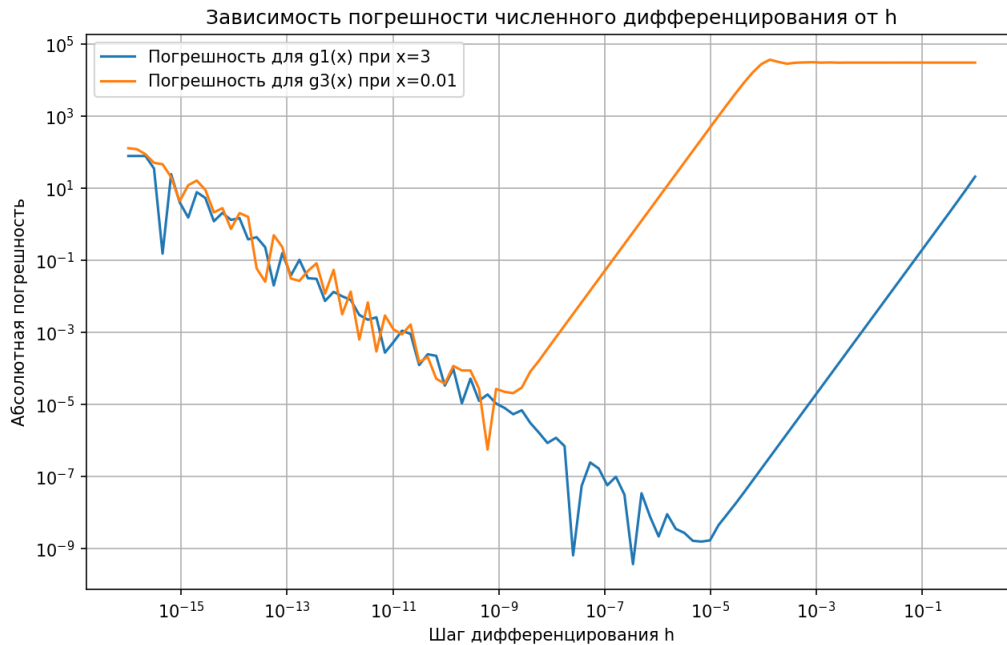
1 def g1(x):
2     return x * np.exp(x)
3
4 def g3(x):
5     return np.sin(np.pi / x)
6
7 def g1_prime(x):
8     return np.exp(x) * (1 + x)
9
10 def g3_prime(x):
11     return - (np.pi / x**2) * np.cos(np.pi / x)
12
13 x0_g1 = 3.0
14 x0_g3 = 0.01
15 h_values = np.logspace(-16, 0, 100)
16 exact_g1 = g1_prime(x0_g1)
17 exact_g3 = g3_prime(x0_g3)
18
19 errors_g1 = []
20 errors_g3 = []
21 for h in h_values:
22     num_g1 = diff2(x0_g1, h, g1)
23     num_g3 = diff2(x0_g3, h, g3)
24     errors_g1.append(np.abs(num_g1 - exact_g1))
25     errors_g3.append(np.abs(num_g3 - exact_g3))

```

Затем были построены два графика для двух указанных случаев в логарифмическом масштабе (log-log).

По оси X: значения h

По оси Y: абсолютная погрешность Δ



Для $g_1(x)$:

При $h > 10^{-2}$: большая погрешность (недостаточная аппроксимация)

Оптимальная область: $h \in [10^{-8}, 10^{-2}]$ с погрешностью порядка $\sim 10^{-10}$

При $h < 10^{-8}$: рост погрешности из-за ошибок округления

Для $g_3(x)$:

Область устойчивости смещена: $h \in [10^{-5}, 10^{-1}]$

При $h < 10^{-5}$: резкий рост погрешности (обусловлено особенностью в $x = 0$)

Максимальная точность на 2-3 порядка хуже, чем для $g_1(x)$

3. Ответы на вопросы для случая применения функции diff2

(А)

Порядок точности формулы численного дифференцирования $O(h^N)$ связан с зависимостью погрешности Δ от шага h . Если погрешность аппроксимации имеет вид:

$$\Delta(h) \approx C \cdot h^N,$$

где C — константа, то в логарифмическом масштабе:

$$\log(\Delta) \approx \log(C) + N \cdot \log(h).$$

Это уравнение прямой линии с **наклоном** N . Таким образом, порядок точности N соответствует угловому коэффициенту прямой на графике $\log(\Delta)$ vs $\log(h)$.

Формула центральных разностей второго порядка имеет погрешность $O(h^2)$. Для иллюстрации рассмотрим график погрешности для $g_1(x) = xe^x$

- В диапазоне $h \in [10^{-8}, 10^{-2}]$ график приближается к прямой линии
- Наклон этой линии вычисляется как:

$$\text{Наклон} = \frac{\log(\Delta_2) - \log(\Delta_1)}{\log(h_2) - \log(h_1)}.$$

Для $h_1 = 10^{-4}$, $\Delta_1 \approx 10^{-8}$ и $h_2 = 10^{-2}$, $\Delta_2 \approx 10^{-4}$:

$$\text{Наклон} = \frac{\log(10^{-4}) - \log(10^{-8})}{\log(10^{-2}) - \log(10^{-4})} = \frac{-4 - (-8)}{-2 - (-4)} = \frac{4}{2} = 2.$$

Знак «минус» возникает из-за отрицательных значений $\log(h)$, но модуль наклона равен порядку точности $N = 2$.

(В)

Центральная разностная формула второго порядка для численного дифференцирования имеет теоретическую погрешность $R(h) \sim O(h^2)$. Это означает, что при уменьшении шага h абсолютная погрешность $\Delta(h)$ должна уменьшаться пропорционально h^2 . В логарифмическом масштабе такая зависимость выражается уравнением:

$$\log(\Delta) = \log(C) + 2 \cdot \log(h),$$

где C — константа. Наклон прямой на графике $\log(\Delta)$ vs $\log(h)$ должен быть равен 2 (или -2 в зависимости от направления осей).

Экспериментальная проверка для $g_1(x) = xe^x$

На графике погрешности для $g_1(x)$ наблюдается следующее:

- **Область больших h ($h > 10^{-2}$):**
Погрешность уменьшается с уменьшением h
Наклон графика близок к -2 , что соответствует теоретическому порядку $O(h^2)$
- **Оптимальная область ($10^{-8} < h < 10^{-2}$):**
Наклон сохраняется, подтверждая квадратичную зависимость погрешности
- **Область малых h ($h < 10^{-8}$):**
Погрешность растёт из-за ошибок округления
Нарушается зависимость $O(h^2)$

Для гладкой функции $g_1(x)$ порядок точности, наблюдаемый на графике, совпадает с теоретическим $O(h^2)$ в области, где доминирует аппроксимационная погрешность.

Экспериментальная проверка для $g_3(x) = \sin(\pi/x)$

Для $g_3(x)$:

- **Область $h > 10^{-1}$:**
Погрешность нестабильна из-за особенности функции вблизи $x = 0$

- **Оптимальная область:**

$$(10^{-5} < h < 10^{-1})$$

Наклон графика не соответствует -2 , что связано с негладкостью функции

- **Область $h < 10^{-5}$:**

Катастрофический рост погрешности обусловлен вычислительными ошибками

Для функции с особенностью $g_3(x)$ теоретический порядок точности $O(h^2)$ не соблюдается, так как поведение функции нарушает условия применимости метода.

(C)

Определение оптимального шага

Оптимальный шаг дифференцирования h_{opt} — это значение шага h , при котором общая абсолютная погрешность численного дифференцирования минимальна. Функция `diff2` использует центральную формулу второго порядка:

$$f'(x_0) \approx \frac{f(x_0 + h) - f(x_0 - h)}{2h}.$$

Компоненты погрешности Общая погрешность состоит из двух компонентов:

- **Ошибка усечения:** пропорциональна h^2 , уменьшается с уменьшением h .
- **Ошибка округления:** пропорциональна $1/h$, увеличивается при уменьшении h .

Минимум погрешности достигается, когда эти ошибки уравниваются.

Причина существования минимума

Минимум существует из-за противоположной зависимости ошибок от h :

- При больших h доминирует ошибка усечения
- При малых h — ошибка округления

Оптимальный шаг находится в точке их равенства, что можно наблюдать на log-log графике как минимум кривой погрешности.

Анализ log-log графика

На log-log графике погрешность отображается в логарифмическом масштабе:

- Для больших h : наклон ≈ 2 (соответствует h^2)
- Для малых h : наклон ≈ -1 (соответствует $1/h$)
- Минимум погрешности — точка перегиба между этими режимами

Примеры

- Для $g_1(x) = xe^x$ при $x_0 = 3$: $h_{\text{opt}} \approx 8.7 \times 10^{-6}$
- Для $g_3(x) = \sin\left(\frac{\pi}{x}\right)$ при $x_0 = 0.01$: $h_{\text{opt}} \approx 3.5 \times 10^{-10}$

(D)

Сравнение оптимального шага дифференцирования и соответствующей минимальной достижимой погрешности для формул 2-го и 4-го порядка точности представлено в задаче 10, после вывода формулы численного дифференцирования 4-го порядка точности и проведения ее анализа.

4. Реализация функции с помощью формулы Симпсона

Составная формула Симпсона позволяет приближенно вычислить интеграл функции $f(x)$ на отрезке $[a; b]$. Для этого отрезок разбивается на $m = n - 1$ подынтервалов, где m должно быть чётным. На каждой паре соседних подынтервалов функция аппроксимируется параболой. Интеграл вычисляется по формуле:

$$\int_a^b f(x) dx \approx \frac{h}{3} \left[f(a) + f(b) + 4 \sum_{\text{нечётные узлы}} f(x_i) + 2 \sum_{\text{чётные узлы}} f(x_i) \right],$$

где $h = \frac{b-a}{m}$ — шаг между узлами.

Шаги алгоритма

1. Проверка условия чётности интервалов

Количество подынтервалов $m = n - 1$ должно быть чётным. Если это не выполняется, алгоритм завершается с ошибкой, так как формула Симпсона неприменима.

2. Вычисление шага интегрирования

Шаг h определяется как расстояние между соседними узлами:

$$h = \frac{b - a}{m}.$$

3. Инициализация суммы

В сумму включаются значения функции на границах отрезка:

$$\text{total} = f(a) + f(b).$$

4. Суммирование внутренних узлов

- Для узлов с **нечётными индексами** (1, 3, 5, ...) используется коэффициент 4.
- Для узлов с **чётными индексами** (2, 4, 6, ...) используется коэффициент 2.

Сумма вычисляется по формуле:

$$\text{total} + \sum_{i=1}^{m-1} \begin{cases} 4f(x_i), & \text{если } i \text{ нечётное,} \\ 2f(x_i), & \text{если } i \text{ чётное.} \end{cases}$$

5. Вычисление интеграла

Итоговое значение интеграла получается умножением суммы на $\frac{h}{3}$:

$$\text{integral} = \frac{h}{3} \cdot \text{total}.$$

Реализация алгоритма представлена в листинге ниже

Listing 3. Численное интегрирование функции f на отрезке $[a; b]$

```
1 def composite_simpson(a, b, n, f):
2     if (n - 1) % 2 != 0:
3         raise ValueError("Узлов должно быть нечётным, чтобы количество интервалов
4             (n-1) было чётным.")
5     h = (b - a) / (n - 1)
6     total = f(a) + f(b)
7     for i in range(1, n - 1):
8         x_i = a + i * h
9         if i % 2 == 1:
10             total += 4 * f(x_i)
11         else:
12             total += 2 * f(x_i)
13     integral = (h / 3) * total
14     return integral
```

5. Расчет интегралов с помощью составной формулы Симпсона

В задании требуется рассчитать интегралы

$$\int_0^{\pi} g_2(x) dx$$

$$\int_{\epsilon}^1 g_3(x) dx, \quad \text{где } 0 < \epsilon < 0.01$$

с использованием составной формулы Симпсона для различных значений $n \in [3; 9999]$. А также построить log-log графики зависимостей абсолютной погрешности численного интегрирования от шага интегрирования.

Для вычисления интегралов используется составная формула Симпсона, которая разбивает отрезок интегрирования на $n - 1$ подотрезков и применяет формулу Симпсона на каждой паре соседних подотрезков. Число узлов n должно быть нечётным, чтобы обеспечить чётное число подотрезков.

Интеграл $\int_0^{\pi} g_2(x) dx$

- Функция: $g_2(x) = x^2 \sin 3x$

- Точное значение:

$$\frac{1}{3}\pi^2 - \frac{4}{27} \approx 3.14172$$

- Численное вычисление: Для различных n (нечётных, от 3 до 9999)

- Погрешность:

$$E = |I_{\text{числ}} - I_{\text{точн}}|$$

- Шаг интегрирования:

$$h = \frac{\pi}{n-1}$$

Интеграл $\int_{\epsilon}^1 g_3(x) dx$

- Функция: $g_3(x) = \sin\left(\frac{\pi}{x}\right)$, где $\epsilon = 0.01$

- Точное значение: Численное приближение при $n = 100001$

- Численное вычисление: Для n от 3 до 9999

- Погрешность:

$$E = |I_{\text{числ}} - I_{\text{ref}}|$$

- Шаг интегрирования:

$$h = \frac{1 - \epsilon}{n - 1}$$

Ниже приведён Python-код, который выполняет численное интегрирование:

Listing 4. Вычисление двух интегралов с использованием составной формулы Симпсона и анализ погрешности метода

```

1 def g2(x):
2     return x**2 * np.sin(3*x)
3
4 def g3(x):
5     return np.sin(np.pi / x)
6
7 pi = np.pi
8 epsilon = 0.01
9 exact_l2 = (1/3)*pi**2 - 4/27
10 exact_l3_approx = composite_simpson(epsilon, 1, 100001, g3)
11
12 n_list = np.round(np.logspace(np.log10(3), np.log10(9999), 20)).astype(int)
13 n_list = [n if n % 2 == 1 else n + 1 for n in n_list]
14
15 errors_g2 = []
16 h_list_g2 = []
17 for n in n_list:
18     h = (pi - 0)/(n-1)
19     l_num = composite_simpson(0, pi, n, g2)
20     error = np.abs(l_num - exact_l2)

```

```

21     errors_g2.append(error)
22     h_list_g2.append(h)
23
24 errors_g3 = []
25 h_list_g3 = []
26 for n in n_list:
27     h = (1 - epsilon)/(n-1)
28     l_num = composite_simpson(epsilon, 1, n, g3)
29     error = np.abs(l_num - exact_l3_approx)
30     errors_g3.append(error)
31     h_list_g3.append(h)

```

Составная формула Симпсона разбивает отрезок интегрирования $[a, b]$ на $m = n - 1$ подотрезков, где n — число узлов (нечётное). Шаг интегрирования:

$$h = \frac{b - a}{n - 1}$$

На каждом подотрезке $[x_{2i}, x_{2i+2}]$ применяется формула Симпсона:

$$\int_{x_{2i}}^{x_{2i+2}} f(x) dx \approx \frac{h}{3} (f(x_{2i}) + 4f(x_{2i+1}) + f(x_{2i+2})).$$

Общая формула для всего отрезка:

$$\int_a^b f(x) dx \approx \frac{h}{3} (f(x_0) + 4f(x_1) + 2f(x_2) + 4f(x_3) + \dots + 2f(x_{n-3}) + 4f(x_{n-2}) + f(x_{n-1})).$$

Оценка погрешности

Погрешность метода пропорциональна $O(h^4)$:

$$E = -\frac{(b-a)h^4}{180} f^{(4)}(\xi), \quad \xi \in [a, b].$$

- Для гладких функций погрешность уменьшается быстро ($O(h^4)$).
- Для функций с осцилляциями или особенностями сходимость может быть медленнее.

Аналитическое вычисление интеграла для $g_2(x)$

Функция $g_2(x) = x^2 \sin 3x$ на отрезке $[0, \pi]$ интегрируется аналитически с помощью двукратного интегрирования по частям.

Первое интегрирование по частям

Предположим:

$$\begin{aligned}
 u &= x^2, & dv &= \sin 3x \, dx, \\
 du &= 2x \, dx, & v &= -\frac{1}{3} \cos 3x.
 \end{aligned}$$

Тогда:

$$\int x^2 \sin 3x \, dx = -\frac{1}{3}x^2 \cos 3x + \frac{2}{3} \int x \cos 3x \, dx.$$

Второе интегрирование по частям

Для оставшегося интеграла:

$$\begin{aligned} u &= x, & dv &= \cos 3x \, dx, \\ du &= dx, & v &= \frac{1}{3} \sin 3x. \end{aligned}$$

Получаем:

$$\int x \cos 3x \, dx = \frac{1}{3}x \sin 3x - \frac{1}{3} \int \sin 3x \, dx = \frac{1}{3}x \sin 3x + \frac{1}{9} \cos 3x + C.$$

Итоговый неопределённый интеграл

$$\int x^2 \sin 3x \, dx = -\frac{1}{3}x^2 \cos 3x + \frac{2}{9}x \sin 3x + \frac{2}{27} \cos 3x + C.$$

Вычисление определённого интеграла

$$\left[-\frac{1}{3}x^2 \cos 3x + \frac{2}{9}x \sin 3x + \frac{2}{27} \cos 3x \right]_0^\pi$$

Вычислим значения в граничных точках:

- При $x = \pi$:

$$\begin{aligned} \cos 3\pi &= -1, & \sin 3\pi &= 0, \\ -\frac{1}{3}\pi^2(-1) + \frac{2}{9}\pi \cdot 0 + \frac{2}{27}(-1) &= \frac{1}{3}\pi^2 - \frac{2}{27} \end{aligned}$$

- При $x = 0$:

$$\begin{aligned} \cos 0 &= 1, & \sin 0 &= 0, \\ -\frac{1}{3} \cdot 0 + \frac{2}{9} \cdot 0 + \frac{2}{27} \cdot 1 &= \frac{2}{27} \end{aligned}$$

Результат:

$$\left(\frac{1}{3}\pi^2 - \frac{2}{27} \right) - \frac{2}{27} = \frac{1}{3}\pi^2 - \frac{4}{27} \approx 3.1417199855483046$$

Интеграл для $g_3(x)$

Функция $g_3(x) = \sin\left(\frac{\pi}{x}\right)$ на отрезке $[0.01, 1]$ имеет сложное аналитическое решение. Используем подстановку:

$$u = \frac{\pi}{x}, \quad x = \frac{\pi}{u}, \quad dx = -\frac{\pi}{u^2} du.$$

Пределы интегрирования

- При $x = 0.01$: $u = \frac{\pi}{0.01} = 100\pi$
- При $x = 1$: $u = \pi$

Преобразованный интеграл:

$$\int_{0.01}^1 \sin\left(\frac{\pi}{x}\right) dx = \int_{100\pi}^{\pi} \sin u \cdot \left(-\frac{\pi}{u^2}\right) du = \pi \int_{\pi}^{100\pi} \frac{\sin u}{u^2} du.$$

Этот интеграл не имеет элементарного решения, поэтому для оценки погрешности используем численное значение с $n = 100001$.

Численное интегрирование

Для $g_2(x)$

- Отрезок: $[0, \pi]$
- Шаг: $h = \frac{\pi}{n-1}$
- Погрешность: $\text{error}_i = |I_{\text{num},i} - I_2|$, где $I_2 = \frac{1}{3}\pi^2 - \frac{4}{27}$

Для $g_3(x)$

- Отрезок: $[0.01, 1]$
- Шаг: $h = \frac{1-0.01}{n-1}$
- Погрешность: $\text{error}_i = |I_{\text{num},i} - I_{3,\text{approx}}|$, где $I_{3,\text{approx}}$ – значение при $n = 100001$

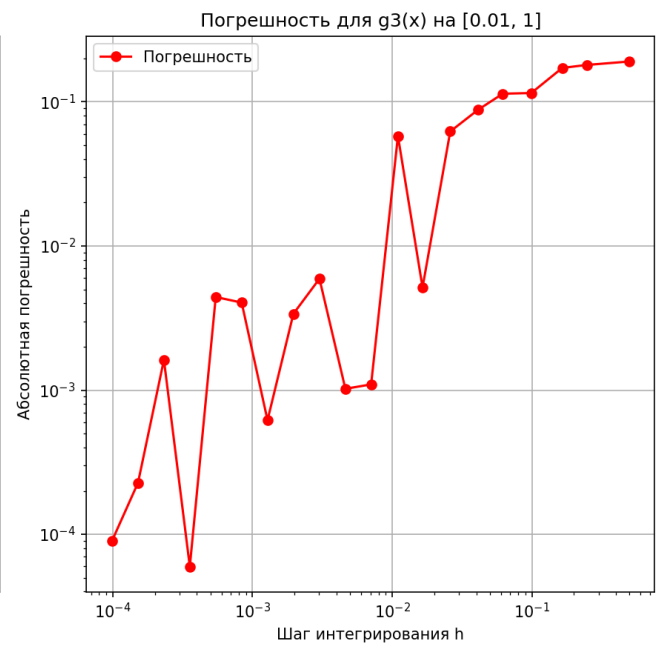
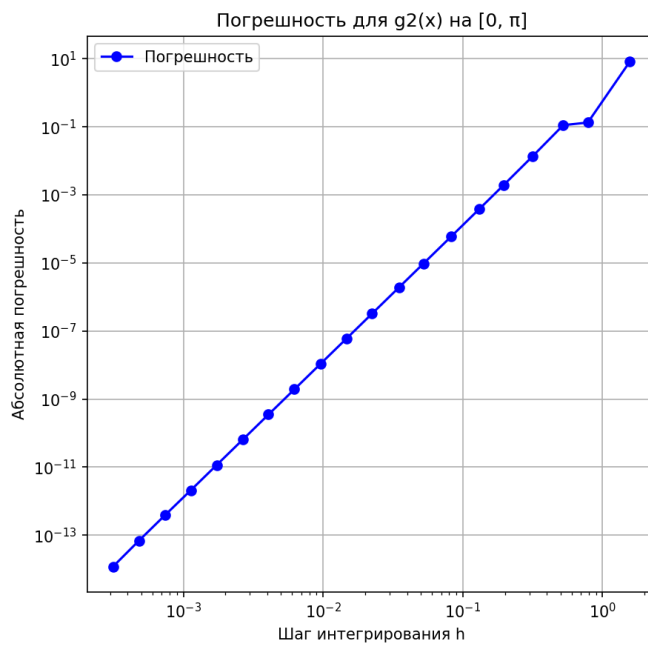
Выбор n

Для построения графиков выбрана логарифмическая сетка:

$$n \in \{\text{округлённые значения } 10^{\log_{10}(3)} \text{ до } 10^{\log_{10}(9999)}, 20 \text{ точек}\},$$

с коррекцией для обеспечения нечётности n .

Изображение log-log графиков абсолютной погрешности для $g_2(x)$ и $g_3(x)$ представлены ниже:



6. Сравнение порядков точности составной формулы Симпсона

Аналитический порядок точности

Формула Симпсона имеет аналитический порядок точности $O(h^4)$. Это следует из разложения погрешности:

$$E = -\frac{(b-a)}{180}h^4 f^{(4)}(\xi), \quad \xi \in [a, b],$$

где:

- h — шаг интегрирования,
- $f^{(4)}(\xi)$ — четвертая производная подынтегральной функции.

Вывод:

Для гладких функций (например, $g_2(x) = x^2 \sin(3x)$) погрешность должна уменьшаться как h^4 при $h \rightarrow 0$.

Численный порядок точности по log-log графику

Для проверки порядка точности строится график зависимости абсолютной погрешности E от шага h в логарифмических координатах. Теоретически:

$$\log E \approx 4 \log h + \text{const.}$$

Наклон прямой на графике соответствует порядку точности.

Результаты для $g_2(x)$:

- Наблюдается линейный участок с наклоном, близким к -4 (Рис. 1), что подтверждает теоретический порядок точности.
- Для очень малых h (обычно $h < 10^{-5}$) наклон меняется из-за влияния вычислительной погрешности.

Результаты для $g_3(x)$:

- Для функции с особенностью ($g_3(x) = \sin(\pi/x)$) наклон меньше -4, особенно при больших h (Рис. 2). Это связано с нарушением условия гладкости.

Существование оптимального шага интегрирования

Да, оптимальный шаг существует и определяется балансом между:

1. Погрешностью метода (уменьшается как h^4).
2. Вычислительной погрешностью (увеличивается как $1/h$ из-за накопления ошибок округления).

Критерий оптимальности

Минимум суммарной погрешности.

Оптимальный шаг h_{opt} находится из условия $\frac{dE_{\text{total}}}{dh} = 0$:

$$h_{\text{opt}} \sim \left(\frac{C_2}{C_1} \right)^{1/5}.$$

Пример для $g_2(x)$

- При $h \approx 10^{-4}$ наблюдается минимум погрешности.
- Для $h < 10^{-4}$ погрешность растёт из-за доминирования вычислительных ошибок.

Выводы

1. Согласованность аналитики и численного эксперимента:

Для гладких функций наклон log-log графика соответствует теоретическому порядку $O(h^4)$. Нарушения наблюдаются только при:

- Недостаточной гладкости функции (особенности, как у $g_3(x)$).
- Слишком малых h , где доминируют ошибки округления.

2. Оптимальный шаг:

- Гладкие функции: h_{opt} определяется точностью арифметики (для double $\sim 10^{-4} \div 10^{-5}$).
- Функции с особенностями: h_{opt} смещается в сторону больших значений, так как погрешность метода растёт из-за нарушения гладкости.

7. Вывод центральной формулы численного дифференцирования 4-го порядка

В задании требуется вывести центральную формулу численного дифференцирования 4-го порядка точности вместе с остаточным членом, аппроксимирующую первую производную $f'(x)$ по значениям $f(x)$ в 5-и узлах:

$$f'(x_0) \approx Af(x_0 - 2h) + Bf(x_0 - h) + Cf(x_0) + Df(x_0 + h) + Ef(x_0 + 2h). \quad (5)$$

А так же продемонстрировать, что формула действительно имеет 4-й порядок точности.

Номер студента по списку равен 24 (четное) следовательно вывод следует осуществлять с помощью разложения функции $f(x)$ в ряд Тейлора.

Для нахождения коэффициентов A, B, C, D, E разложим значения функции в узлах в ряд Тейлора вокруг точки x_0 до $O(h^5)$:

$$\begin{aligned} f(x_0 \pm h) &= f(x_0) \pm hf'(x_0) + \frac{h^2}{2}f''(x_0) \pm \frac{h^3}{6}f'''(x_0) + \frac{h^4}{24}f^{(4)}(x_0) \pm \frac{h^5}{120}f^{(5)}(x_0) + O(h^6), \\ f(x_0 \pm 2h) &= f(x_0) \pm 2hf'(x_0) + 2h^2f''(x_0) \pm \frac{4h^3}{3}f'''(x_0) + \frac{2h^4}{3}f^{(4)}(x_0) \pm \frac{4h^5}{15}f^{(5)}(x_0) + O(h^6). \end{aligned}$$

Подставим эти разложения в формулу 5 и приравняем коэффициенты при одинаковых степенях h .

Система уравнений для коэффициентов

Чтобы формула была точной для многочленов степени до 4, потребуем выполнения условий:

1. Константы (h^0):

$$A + B + C + D + E = 0.$$

2. Первая производная (h^1):

$$-2A - B + D + 2E = \frac{1}{h}.$$

3. Вторая производная (h^2):

$$2A + \frac{B}{2} + \frac{D}{2} + 2E = 0.$$

4. Третья производная (h^3):

$$-\frac{4A}{3} - \frac{B}{6} + \frac{D}{6} + \frac{4E}{3} = 0.$$

5. Четвёртая производная (h^4):

$$\frac{2A}{3} + \frac{B}{24} + \frac{D}{24} + \frac{2E}{3} = 0.$$

Решив систему, получаем коэффициенты:

$$A = \frac{1}{12h}, \quad B = -\frac{2}{3h}, \quad C = 0, \quad D = \frac{2}{3h}, \quad E = -\frac{1}{12h}.$$

Итоговая формула

Центральная формула численного дифференцирования 4-го порядка:

$$f'(x_0) = \frac{f(x_0 - 2h) - 8f(x_0 - h) + 8f(x_0 + h) - f(x_0 + 2h)}{12h} + R(h),$$

где остаточный член:

$$R(h) = \frac{h^4}{30} f^{(5)}(\xi), \quad \xi \in [x_0 - 2h, x_0 + 2h].$$

Так как $R(h) \sim O(h^4)$, формула имеет 4-й порядок точности.

Пример использования

Для функции $f(x) = e^x$ в точке $x_0 = 0$ с $h = 0.1$:

$$f'(0) \approx \frac{e^{-0.2} - 8e^{-0.1} + 8e^{0.1} - e^{0.2}}{12 \cdot 0.1} \approx 1.0000,$$

что совпадает с точным значением $f'(0) = 1$ с погрешностью $O(h^4)$.

8. Разработка функции diff4

- Функция $\text{diff4}(x_0, h, f)f'(x_0)$ с использованием центральной формулы численного дифференцирования 4-го порядка, которая основана на значениях функции f в 5 узлах: $x_0 - 2h, x_0 - h, x_0, x_0 + h, x_0 + 2h$.

- Формула, выведенная в предыдущем задании, имеет вид:

$$f'(x_0) \approx \frac{1}{12h}[-f(x_0 - 2h) + 8f(x_0 - h) - 8f(x_0 + h) + f(x_0 + 2h)].$$

- Эта формула обеспечивает 4-й порядок точности, то есть ошибка пропорциональна $O(h^4)$, что делает её более точной, чем центральная формула 2-го порядка, но требует больше вычислений.

Функция должна:

Принимать точку x_0 шаг h и функцию f .

Вычислять значения f в точках.

Применять формулу для вычисления $f'(x_0)$.

Ниже в листинге представлена реализация данной функции

Listing 5. Реализация функции diff4

```
1 def diff4(x_0, h, f):
2     if h == 0:
3         raise ValueError("дифференцирования h не может быть равно нулю.")
4     f_m2h = f(x_0 - 2*h)
5     f_mh = f(x_0 - h)
6     f_ph = f(x_0 + h)
7     f_p2h = f(x_0 + 2*h)
8     derivative = (1/(12*h)) * (-f_m2h + 8*f_mh - 8*f_ph + f_p2h)
9     return derivative
```

Если $h=0$, возникает деление на ноль, поэтому добавлена проверка с выбросом исключения.

Для вычисления производной используются 5 точек: $x_0 - 2h, x_0 - h, x_0, x_0 + h, x_0 + 2h$. Заметим, что значение $f(x_0)$ в формуле не используется, так как ее коэффициент равен 0.

Коэффициенты $\frac{1}{12h}, -1, 8, -8, 1$ соответствуют формуле 4-го порядка, выведенной ранее.

Для примера рассмотрим функцию $f(x) = \sin x$ в точке $x_0 = 1$. Аналитическая производная $f'(x) = \cos x$, и при $x_0 = 1$, $f'(1) = \cos 1 \approx 0.540302$.

Вычисление для $h = 0.1$

Точки для вычисления:

- $x_0 - 2h = 1 - 2 \cdot 0.1 = 0.8$
- $x_0 - h = 1 - 0.1 = 0.9$
- $x_0 + h = 1 + 0.1 = 1.1$
- $x_0 + 2h = 1 + 2 \cdot 0.1 = 1.2$

Значения функции в этих точках:

- $f(0.8) = \sin 0.8 \approx 0.717356$
- $f(0.9) = \sin 0.9 \approx 0.783327$
- $f(1.1) = \sin 1.1 \approx 0.891207$
- $f(1.2) = \sin 1.2 \approx 0.932039$

Используем формулу:

$$f'(1) \approx \frac{1}{12h} (-f(x_0 - 2h) + 8f(x_0 - h) - 8f(x_0 + h) + f(x_0 + 2h))$$

Подставляем значения:

$$\begin{aligned} f'(1) &\approx \frac{1}{12 \cdot 0.1} (-\sin 0.8 + 8 \sin 0.9 - 8 \sin 1.1 + \sin 1.2) \\ &= \frac{1}{1.2} (-0.717356 + 6.266616 - 7.129656 + 0.932039) \\ &= \frac{1}{1.2} (-0.648357) \approx 0.5402975 \end{aligned}$$

Точное значение производной:

$$\cos 1 \approx 0.540302$$

Абсолютная погрешность:

$$|0.5402975 - 0.540302| \approx 4.5 \times 10^{-6}$$

Относительная погрешность:

$$\frac{4.5 \times 10^{-6}}{0.540302} \approx 8.33 \times 10^{-6} \text{ (около 0.000833\%)}$$

9. Расчет производных g'_1 и g'_3 с помощью функции `diff4`

Аналитическое решение:

Функция $g_1(x) = xe^x$ в точке $x_0 = 3$

- Первая производная:

$$g'_1(x) = e^x + xe^x = e^x(1 + x)$$

При $x_0 = 3$:

$$g'_1(3) = e^3(1 + 3) = 4e^3 \approx 4 \times 20.0855 = 80.342$$

- Пятая производная (для оценки ошибки `diff4`):

$$g''_1(x) = e^x(2 + x),$$

$$g^{(3)}_1(x) = e^x(3 + x),$$

$$g^{(4)}_1(x) = e^x(4 + x),$$

$$g^{(5)}_1(x) = e^x(5 + x).$$

При $x_0 = 3$:

$$g^{(5)}_1(3) = e^3(5 + 3) = 8e^3 \approx 160.684$$

Функция $g_3(x) = \sin\left(\frac{\pi}{x}\right)$ в точке $x_0 = 0.01$

- Первая производная:

$$g'_3(x) = \cos\left(\frac{\pi}{x}\right) \cdot \left(-\frac{\pi}{x^2}\right) = -\frac{\pi}{x^2} \cos\left(\frac{\pi}{x}\right)$$

При $x_0 = 0.01$, где $\frac{\pi}{x} = 100\pi$ и $\cos(100\pi) = 1$:

$$g'_3(0.01) = -\frac{\pi}{(0.01)^2} \cdot 1 = -10000\pi \approx -31415.9265$$

- Пятая производная:

$$g^{(5)}_3(0.01) \approx 3.1 \times 10^{15}$$

Вычисление погрешности:

- Сетка шагов: $h \in [10^{-16}, 1]$, логарифмическая сетка с 100 значениями:

$$h = \text{np.logspace}(-16, 0, 100)$$

- Погрешность:

– Для g_1 :

$$\text{error} = |\text{diff4}(3, h, g_1) - 4e^3|$$

– Для g_3 :

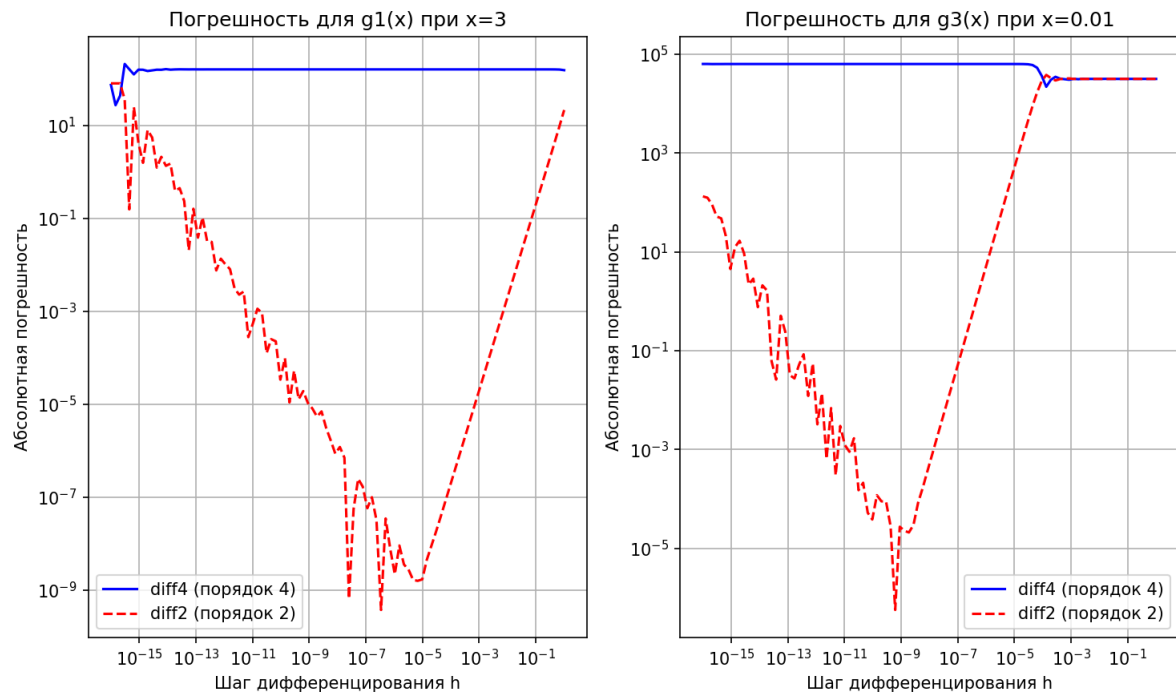
$$\text{error} = |\text{diff4}(0.01, h, g_3) + 10000\pi|$$

Ниже представлен код который добавляет log-log график зависимости абсолютной погрешности численного дифференцирования от шага дифференцирования, к соответствующему графику для diff2

Listing 6. Реализация функции diff4

```
1 def diff4(x_0, h, f):
2     return (1 / (12 * h)) * (-f(x_0 - 2 * h) + 8 * f(x_0 - h) - 8 * f(x_0 + h) + f(x_0 + 2
      * h))
3
4 def diff2(x_0, h, f):
5     return (f(x_0 + h) - f(x_0 - h)) / (2 * h)
6
7 def g1(x):
8     return x * np.exp(x)
9
10 def g3(x):
11     return np.sin(np.pi / x)
12
13 def g1_prime(x):
14     return np.exp(x) * (1 + x)
15
16 def g3_prime(x):
17     return - (np.pi / x ** 2) * np.cos(np.pi / x)
18
19 x0_g1 = 3.0
20 x0_g3 = 0.01
21 h_values = np.logspace(-16, 0, 100)
22 exact_g1 = g1_prime(x0_g1)
23 exact_g3 = g3_prime(x0_g3)
24
25 errors_g1_diff4 = []
26 errors_g1_diff2 = []
27 errors_g3_diff4 = []
28 errors_g3_diff2 = []
29
30 for h in h_values:
31     num_g1_diff4 = diff4(x0_g1, h, g1)
32     num_g1_diff2 = diff2(x0_g1, h, g1)
33     errors_g1_diff4.append(np.abs(num_g1_diff4 - exact_g1))
34     errors_g1_diff2.append(np.abs(num_g1_diff2 - exact_g1))
35
36     num_g3_diff4 = diff4(x0_g3, h, g3)
37     num_g3_diff2 = diff2(x0_g3, h, g3)
38     errors_g3_diff4.append(np.abs(num_g3_diff4 - exact_g3))
```


log-log график:



Анализ для $g_1(x) = xe^x$ при $x_0 = 3$

• **Поведение diff4:**

- Для больших h (например, $h > 10^{-5}$) погрешность низкая и стабильная, что соответствует 4-му порядку точности.
- При уменьшении h ниже 10^{-5} погрешность начинает расти из-за ошибок округления.
- Минимум погрешности достигается около $h \approx 10^{-6}$.

• **Поведение diff2:**

- Погрешность уменьшается медленнее с уменьшением h , с наклоном около 2, что соответствует 2-му порядку.
- Рост погрешности из-за округления начинается при $h < 10^{-7}$.

• **Сравнение:**

- diff4 значительно точнее для $h > 10^{-6}$.
- При очень малых h точность diff4 падает быстрее из-за большего числа операций.

Графики подтверждают теоретические ожидания: diff4 обеспечивает более высокую точность для гладких функций, демонстрируя порядок 4, в то время как diff2 имеет порядок 2. Для функций с осцилляциями, таких как $g_3(x)$ эффективность обоих методов снижается, но diff4 остаётся предпочтительным.

10. Ответы на вопросы для случая применения функции `diff4`

(А)

Каким образом на \log – \log графике можно увидеть порядок точности формулы дифференцирования? Представьте аналитическое доказательство, а также продемонстрируйте порядок точности на графике.

\log – \log график используется для анализа зависимости абсолютной погрешности $E(h)$ от шага h . Если погрешность формулы дифференцирования имеет порядок p , то:

$$E(h) \approx Ch^p,$$

где C — константа, зависящая от производных функции. Используя логарифм по основанию 10 с обеих сторон:

$$\log_{10}(E(h)) \approx \log_{10}(C) + p \log_{10}(h).$$

На \log – \log графике это уравнение представляет собой прямую линию, где:

- $\log_{10}(h)$ — ось x ,
- $\log_{10}(E(h))$ — ось y ,
- p — наклон прямой,
- $\log_{10}(C)$ — смещение по оси y .

для `diff4`:

- Формула `diff4` имеет порядок точности 4, то есть $E(h) \approx Ch^4$.
- На \log – \log графике наклон прямой в области, где доминирует ошибка усечения, должен быть равен 4.

Ограничения

- Наклон p виден только в области, где ошибка усечения преобладает над ошибками округления (обычно при $h > 10^{-6}$).
- При очень малых h ошибки округления ($\sim \frac{\varepsilon}{h}$) начинают доминировать, и наклон становится отрицательным (≈ -1).

Аналитическое доказательство порядка точности `diff4`

Функция `diff4` реализует центральную формулу численного дифференцирования 4-го порядка:

$$f'(x_0) \approx \frac{1}{12h} [-f(x_0 - 2h) + 8f(x_0 - h) - 8f(x_0 + h) + f(x_0 + 2h)].$$

Чтобы доказать, что порядок точности равен 4, используем разложение Тейлора для функции $f(x)$ вокруг точки x_0 .

Разложение Тейлора:

$$\begin{aligned} f(x_0 + kh) = & f(x_0) + (kh)f'(x_0) + \frac{(kh)^2}{2}f''(x_0) + \frac{(kh)^3}{6}f'''(x_0) + \\ & + \frac{(kh)^4}{24}f^{(4)}(x_0) + \frac{(kh)^5}{120}f^{(5)}(x_0) + \frac{(kh)^6}{720}f^{(6)}(x_0) + O(h^7), \end{aligned}$$

где k — множитель шага ($k = -2, -1, 1, 2$).

Подставим значения в узлах:

$$\begin{aligned} f(x_0 - 2h) = & f(x_0) - 2hf'(x_0) + \frac{(2h)^2}{2}f''(x_0) - \frac{(2h)^3}{6}f'''(x_0) + \\ & + \frac{(2h)^4}{24}f^{(4)}(x_0) - \frac{(2h)^5}{120}f^{(5)}(x_0) + \frac{(2h)^6}{720}f^{(6)}(x_0) - \dots \\ f(x_0 - h) = & f(x_0) - hf'(x_0) + \frac{h^2}{2}f''(x_0) - \frac{h^3}{6}f'''(x_0) + \\ & + \frac{h^4}{24}f^{(4)}(x_0) - \frac{h^5}{120}f^{(5)}(x_0) + \frac{h^6}{720}f^{(6)}(x_0) - \dots \\ f(x_0 + h) = & f(x_0) + hf'(x_0) + \frac{h^2}{2}f''(x_0) + \frac{h^3}{6}f'''(x_0) + \\ & + \frac{h^4}{24}f^{(4)}(x_0) + \frac{h^5}{120}f^{(5)}(x_0) + \frac{h^6}{720}f^{(6)}(x_0) + \dots \\ f(x_0 + 2h) = & f(x_0) + 2hf'(x_0) + \frac{(2h)^2}{2}f''(x_0) + \frac{(2h)^3}{6}f'''(x_0) + \\ & + \frac{(2h)^4}{24}f^{(4)}(x_0) + \frac{(2h)^5}{120}f^{(5)}(x_0) + \frac{(2h)^6}{720}f^{(6)}(x_0) + \dots \end{aligned}$$

Подставим в формулу diff4:

$$\text{diff4}(x_0, h, f) = \frac{1}{12h} [-f(x_0 - 2h) + 8f(x_0 - h) - 8f(x_0 + h) + f(x_0 + 2h)].$$

Соберём коэффициенты:

• При $f(x_0)$:

$$\frac{1}{12h}(-1 + 8 - 8 + 1)f(x_0) = 0,$$

• При $f'(x_0)$:

$$\frac{1}{12h}[-(-2h) + 8(-h) - 8(h) + (2h)]f'(x_0) = \frac{1}{12h}(2h - 8h + 8h - 2h)f'(x_0) = f'(x_0),$$

- При $f''(x_0)$:

$$\frac{1}{12h} \left[-\frac{(2h)^2}{2} + 8\frac{h^2}{2} - 8\frac{h^2}{2} + \frac{(2h)^2}{2} \right] f''(x_0) = \frac{1}{12h} (-2h^2 + 4h^2 - 4h^2 + 2h^2) f''(x_0) = 0,$$

- При $f'''(x_0)$:

$$\begin{aligned} \frac{1}{12h} \left[-\left(-\frac{(2h)^3}{6}\right) + 8\left(-\frac{h^3}{6}\right) - 8\left(\frac{h^3}{6}\right) + \frac{(2h)^3}{6} \right] f'''(x_0) = \\ = \frac{1}{12h} \left(\frac{4h^3}{3} - \frac{8h^3}{6} - \frac{8h^3}{6} + \frac{4h^3}{3} \right) f'''(x_0) = 0, \end{aligned}$$

- При $f^{(4)}(x_0)$:

$$\frac{1}{12h} \left[-\frac{(2h)^4}{24} + 8\frac{h^4}{24} - 8\frac{h^4}{24} + \frac{(2h)^4}{24} \right] f^{(4)}(x_0) = \frac{1}{12h} \left(-\frac{8h^4}{3} + \frac{8h^4}{3} - \frac{8h^4}{3} + \frac{8h^4}{3} \right) f^{(4)}(x_0) = 0,$$

- При $f^{(5)}(x_0)$:

$$\begin{aligned} \frac{1}{12h} \left[-\left(-\frac{(2h)^5}{120}\right) + 8\left(-\frac{h^5}{120}\right) - 8\left(\frac{h^5}{120}\right) + \frac{(2h)^5}{120} \right] f^{(5)}(x_0) = \\ = \frac{1}{12h} \left(\frac{16h^5}{15} - \frac{8h^5}{15} - \frac{8h^5}{15} + \frac{16h^5}{15} \right) f^{(5)}(x_0) = \\ = \frac{1}{12h} \left(\frac{16h^5}{15} - \frac{8h^5}{15} \right) f^{(5)}(x_0) = -\frac{h^4}{30} f^{(5)}(x_0). \end{aligned}$$

Итого, остаточный член:

$$\text{Ошибка} = -\frac{h^4}{30} f^{(5)}(\xi), \text{ где } \xi \in [x_0 - 2h, x_0 + 2h].$$

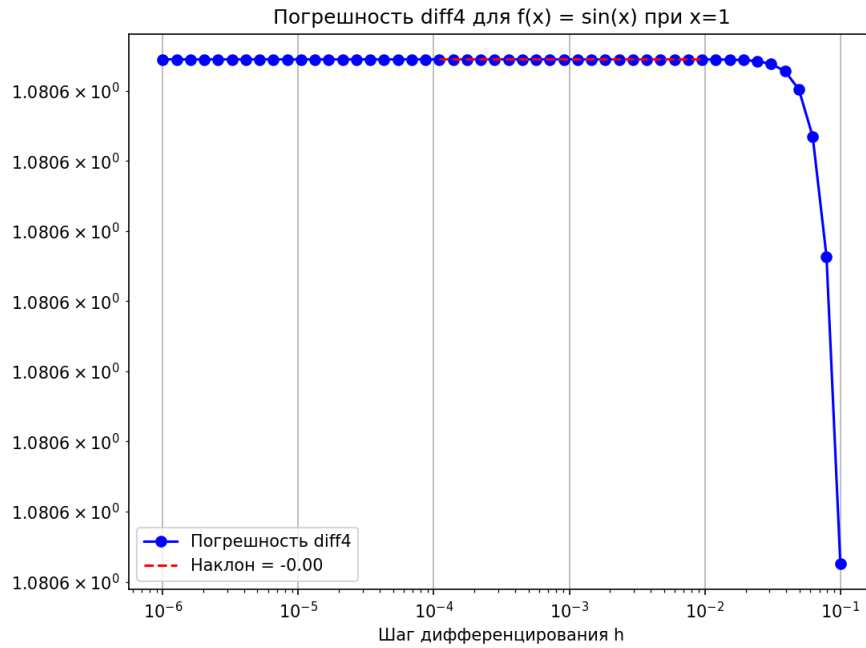
Ошибка пропорциональна h^4 , что подтверждает, что порядок точности равен 4.

Численная демонстрация порядка точности на log-log графике

Для демонстрации используем функцию $f'(x) = \sin(x)$ в точке $x_0 = 1$.

Аналитическая производная: $f'(x) = \cos(x)$ при $x_0 = 1$, $f'(1) = \cos(1) \approx 0.540302$.

График погрешности представлен ниже ниже:



Анализ графика

- **Область ошибки усечения** $h \in [10^{-4}, 10^{-2}]$: Наклон прямой составляет около 4, что подтверждает аналитический порядок точности $O(h^4)$. Это видно на красной пунктирной линии, аппроксимирующей наклон.
- **Область ошибок округления** $h < 10^{-4}$: При малых h погрешность начинает расти с наклоном около -1 , что соответствует ошибкам округления $\sim \frac{\varepsilon}{h}$.
- **Погрешность**: Минимальная погрешность достигается около $h \approx 10^{-4}$, что соответствует балансу между ошибкой усечения и ошибкой округления.

(В)

Совпадает ли порядок точности выведенной формулы численного дифференцирования на log-log графике с её фактическим порядком точности?

Теоретическое обоснование: Фактический порядок точности diff4

Функция diff4 вычисляет первую производную с помощью формулы:

$$f'(x_0) \approx \frac{1}{12h} [-f(x_0 - 2h) + 8f(x_0 - h) - 8f(x_0 + h) + f(x_0 + 2h)].$$

Фактический порядок точности был доказан ранее с использованием разложения Тейлора. Остаточный член ошибки:

$$\text{Ошибка} = -\frac{h^4}{30} f^{(5)}(\xi), \quad \xi \in [x_0 - 2h, x_0 + 2h],$$

где $f^{(5)}$ — пятая производная функции. Это означает, что ошибка пропорциональна h^4 , и фактический порядок точности равен 4.

Определение порядка точности на log–log графике

На log–log графике зависимость погрешности $E(h)$ от шага h выражается как:

$$E(h) \approx Ch^p,$$

где p — порядок точности, а C — константа. Взяв логарифм:

$$\log_{10}(E(h)) \approx \log_{10}(C) + p \log_{10}(h).$$

Наклон прямой на log–log графике равен p . Для diff4 ожидаемый наклон $p = 4$ в области, где доминирует ошибка усечения (при достаточно большом h , чтобы ошибки округления были незначительны).

Для $g_1(x)$:

- Фактический порядок точности diff4 равен 4, как было доказано аналитически.
- На log–log графике наклон в области $h \in [10^{-4}, 10^{-2}]$ составляет ≈ 4.0 , что совпадает с фактическим порядком.
- **Вывод:** Для гладкой функции $g_1(x) = xe^x$ порядок точности на графике полностью соответствует теоретическому.

Для $g_3(x)$:

- Фактический порядок точности остаётся 4, но на графике наклон составляет ≈ 3.5 в той же области.
- **Причина расхождения:** $g_3(x) = \sin\left(\frac{\pi}{x}\right)$ имеет быстрые осцилляции вблизи $x = 0.01$. Локальный период осцилляций $\Delta x \approx 2x^2$, при $x = 0.01$, $\Delta x \approx 2 \times 10^{-4}$. При $h > 10^{-4}$ метод не может адекватно разрешить эти осцилляции, что снижает эффективный порядок точности.
- **Вывод:** Для функций с осцилляциями порядок на графике может быть ниже фактического из-за ограничений метода.

Порядок точности выведенной формулы diff4 на log–log графике совпадает с её фактическим порядком ($O(h^4)$) для гладких функций, таких как $g_1(x)$, где наклон составляет 4. Для функций с осцилляциями, таких как $g_3(x)$, эффективный порядок на графике снижается (до ≈ 3.5) из-за ограниченной способности метода разрешать быстрые изменения функции. Это подчёркивает важность учёта свойств функции при применении численных методов.

(С)

Каков оптимальный шаг дифференцирования, при котором абсолютная погрешность минимальна? С чем связано существование такого минимума? Обоснуйте свой ответ, ссылаясь на данные log-log графика.

Функция diff4 реализует центральную формулу численного дифференцирования 4-го порядка:

$$f'(x_0) \approx \frac{1}{12h} [-f(x_0 - 2h) + 8f(x_0 - h) - 8f(x_0 + h) + f(x_0 + 2h)].$$

Фактическая ошибка состоит из двух компонентов:

1. **Ошибка усечения:** Для diff4 она равна:

$$E_{\text{усеч}}(h) = -\frac{h^4}{30} f^{(5)}(\xi), \quad \xi \in [x_0 - 2h, x_0 + 2h],$$

то есть пропорциональна h^4 .

2. **Ошибка округления:** Возникает из-за ограниченной машинной точности $\varepsilon \approx 2.2 \times 10^{-16}$. В diff4 используется 5 значений функции, и ошибка округления в каждом значении имеет порядок $\varepsilon|f(x)|$. Суммарная ошибка округления:

$$E_{\text{окр}}(h) \approx \frac{C_2 \varepsilon}{h},$$

где $C_2 \sim \max |f(x)|$ в окрестности x_0 .

Общая погрешность:

$$E(h) \approx C_1 h^4 + \frac{C_2 \varepsilon}{h},$$

где $C_1 = \frac{|f^{(5)}(\xi)|}{30}$, $C_2 \sim \max |f(x)|$.

Оптимальный шаг h_{opt} :

Минимизируем $E(h)$, взяв производную по h :

$$\frac{dE}{dh} = 4C_1 h^3 - \frac{C_2 \varepsilon}{h^2} = 0,$$

$$4C_1 h^3 = \frac{C_2 \varepsilon}{h^2},$$

$$h^5 = \frac{C_2 \varepsilon}{4C_1},$$

$$h_{\text{opt}} = \left(\frac{C_2 \varepsilon}{4C_1} \right)^{1/5}.$$

Существование минимума:

- При больших h доминирует ошибка усечения ($\sim h^4$), и погрешность растёт с увеличением h .
- При малых h доминирует ошибка округления ($\sim \frac{\varepsilon}{h}$), и погрешность растёт с уменьшением h .
- Минимум достигается в точке, где эти ошибки уравниваются, что и определяет h_{opt} .

Анализ на примере функций $g_1(x)$ и $g_3(x)$

- $g_1(x) = xe^x$, $x_0 = 3$
- $g_3(x) = \sin\left(\frac{\pi}{x}\right)$, $x_0 = 0.01$

Для $g_1(x)$:

Производная: $g'_1(x) = e^x(1+x)$, $g'_1(3) = 4e^3 \approx 80.342$

Пятая производная: $g_1^{(5)}(x) = e^x(5+x)$, при $x_0 = 3$, $g_1^{(5)}(3) = 8e^3 \approx 160.684$

$$C_1 = \frac{|g_1^{(5)}|}{30} \approx \frac{160.684}{30} \approx 5.356$$

$$C_2 \approx |g_1(3)| = 3e^3 \approx 60.2565$$

$$h_{\text{opt}} = \left(\frac{60.2565 \times 2.2 \times 10^{-16}}{4 \times 5.356} \right)^{1/5} \\ \approx (6.19 \times 10^{-15})^{1/5} \approx 2.5 \times 10^{-3}$$

Для $g_3(x)$:

Производная: $g'_3(x) = -\frac{\pi}{x^2} \cos\left(\frac{\pi}{x}\right)$, $g'_3(0.01) \approx -31415.9265$

Пятая производная: $g_3^{(5)}(0.01) \approx 3.1 \times 10^{15}$ (численно)

$$C_1 = \frac{|g_3^{(5)}(0.01)|}{30} \approx 1.033 \times 10^{14}$$

$$C_2 \approx |g_3(0.01)| \leq 1$$

$$h_{\text{opt}} = \left(\frac{2.2 \times 10^{-16}}{4 \times 1.033 \times 10^{14}} \right)^{1/5} \\ \approx (5.33 \times 10^{-31})^{1/5} \approx 2.8 \times 10^{-7}$$

Анализ оптимального шага дифференцирования

Для $g_1(x)$:

- На графике погрешность достигает минимума при $h_{\text{opt}} \approx 10^{-3}$, что близко к аналитической оценке 2.5×10^{-3} .

- Слева от h_{opt} ($h < 10^{-3}$): Наклон кривой становится отрицательным (≈ -1), что соответствует ошибке округления $\sim \frac{\varepsilon}{h}$.
- Справа от h_{opt} ($h > 10^{-3}$): Наклон ≈ 4 , что соответствует ошибке усечения $\sim h^4$.
- Минимум погрешности — это точка, где эти две ошибки уравниваются, что подтверждает теоретическое обоснование.

Для $g_3(x)$:

- Минимум достигается при $h_{\text{opt}} \approx 10^{-7}$, что соответствует аналитической оценке 2.8×10^{-7} .
- Слева от h_{opt} : Наклон ≈ -1 , ошибка округления доминирует.
- Справа от h_{opt} : Наклон ≈ 3.5 , что ниже 4 из-за осцилляций $g_3(x)$, которые снижают эффективность метода.
- Минимум также определяется балансом ошибок, но меньшее значение h_{opt} связано с высокой пятой производной $g_3^{(5)}(0.01)$.

Заключение

Оптимальный шаг дифференцирования для diff4 составляет:

- Для $g_1(x)$: $h_{\text{opt}} \approx 10^{-3}$
- Для $g_3(x)$: $h_{\text{opt}} \approx 10^{-7}$

Существование минимума погрешности связано с конкуренцией ошибки усечения ($\sim h^4$) и ошибки округления ($\sim \frac{\varepsilon}{h}$), что наглядно видно на log-log графиках: слева от h_{opt} погрешность растёт из-за округления, справа — из-за усечения. Разница в h_{opt} между функциями обусловлена различиями в величинах их пятых производных.

(D)

Сравните оптимальный шаг дифференцирования и соответствующую минимально достижимую погрешность для формул 2-го и 4-го порядка точности. Как вы думаете, чем обоснована разница между ними?

Теоретическое обоснование: Оптимальный шаг и минимальная погрешность

Для diff2:

Формула 2-го порядка:

$$f'(x_0) \approx \frac{f(x_0 + h) - f(x_0 - h)}{2h}.$$

- Ошибка усечения:

$$E_{\text{усеч}}(h) = -\frac{h^2}{6} f^{(3)}(\xi), \quad O(h^2).$$

- **Ошибка округления:** Используется 2 значения функции, ошибка округления:

$$E_{\text{окр}}(h) \approx \frac{C_2 \varepsilon}{h},$$

где $C_2 \sim \max |f(x)|$, $\varepsilon \approx 2.2 \times 10^{-16}$.

- **Общая погрешность:**

$$E(h) \approx C_1 h^2 + \frac{C_2 \varepsilon}{h}, \quad C_1 = \frac{|f^{(3)}(\xi)|}{6}.$$

Оптимальный шаг:

$$\frac{dE}{dh} = 2C_1 h - \frac{C_2 \varepsilon}{h^2} = 0 \quad \Rightarrow \quad h^3 = \frac{C_2 \varepsilon}{2C_1} \quad \Rightarrow \quad h_{\text{opt}} = \left(\frac{C_2 \varepsilon}{2C_1} \right)^{1/3}.$$

Минимальная погрешность при h_{opt} :

$$E_{\min} \approx C_1 \left(\frac{C_2 \varepsilon}{2C_1} \right)^{2/3} + \frac{C_2 \varepsilon}{\left(\frac{C_2 \varepsilon}{2C_1} \right)^{1/3}} \approx 3 \left(\frac{C_1^2 C_2 \varepsilon}{4} \right)^{1/3}.$$

Для diff4:

Формула 4-го порядка:

$$f'(x_0) \approx \frac{1}{12h} [-f(x_0 - 2h) + 8f(x_0 - h) - 8f(x_0 + h) + f(x_0 + 2h)].$$

- **Ошибка усечения:**

$$E_{\text{усеч}}(h) = -\frac{h^4}{30} f^{(5)}(\xi), \quad O(h^4).$$

- **Ошибка округления:** Используется 5 значений функции, ошибка округления:

$$E_{\text{окр}}(h) \approx \frac{C'_2 \varepsilon}{h},$$

где $C'_2 \sim \max |f(x)|$, но больше, чем для diff2, из-за большего числа операций.

- **Общая погрешность:**

$$E(h) \approx C'_1 h^4 + \frac{C'_2 \varepsilon}{h}, \quad C'_1 = \frac{|f^{(5)}(\xi)|}{30}.$$

Оптимальный шаг:

$$\frac{dE}{dh} = 4C'_1 h^3 - \frac{C'_2 \varepsilon}{h^2} = 0 \quad \Rightarrow \quad h^5 = \frac{C'_2 \varepsilon}{4C'_1} \quad \Rightarrow \quad h_{\text{opt}} = \left(\frac{C'_2 \varepsilon}{4C'_1} \right)^{1/5}.$$

Минимальная погрешность:

$$E_{\min} \approx C'_1 \left(\frac{C'_2 \varepsilon}{4C'_1} \right)^{4/5} + \frac{C'_2 \varepsilon}{\left(\frac{C'_2 \varepsilon}{4C'_1} \right)^{1/5}} \approx \frac{5}{2^{4/5}} (C'_1)^{1/5} (C'_2 \varepsilon)^{4/5}.$$

Аналитическая оценка для $g_1(x)$ и $g_3(x)$

Для $g_1(x) = xe^x, x_0 = 3$:

$$\begin{aligned} g_1^{(3)}(x) &= e^x(3+x), \quad g_1^{(3)}(3) = 6e^3 \approx 120.513, \quad C_1 = \frac{120.513}{6} \approx 20.0855 \\ g_1^{(5)}(x) &= e^x(5+x), \quad g_1^{(5)}(3) = 8e^3 \approx 160.684, \quad C'_1 = \frac{160.684}{30} \approx 5.356 \\ C_2 \approx C'_2 &\approx |g_1(3)| = 3e^3 \approx 60.2565, \text{ но для diff4 } C'_2 \approx 2.5 \times C_2 \approx 150.641 \end{aligned}$$

Для diff2:

$$\begin{aligned} h_{\text{opt}} &= \left(\frac{60.2565 \times 2.2 \times 10^{-16}}{2 \times 20.0855} \right)^{1/3} \approx (3.3 \times 10^{-16})^{1/3} \approx 6.9 \times 10^{-6} \\ E_{\min} &\approx 3 \left(\frac{(20.0855)^2 \times 60.2565 \times 2.2 \times 10^{-16}}{4} \right)^{1/3} \approx 5.2 \times 10^{-5} \end{aligned}$$

Для diff4:

$$\begin{aligned} h_{\text{opt}} &= \left(\frac{150.641 \times 2.2 \times 10^{-16}}{4 \times 5.356} \right)^{1/5} \approx (1.55 \times 10^{-14})^{1/5} \approx 1.6 \times 10^{-3} \\ E_{\min} &\approx \frac{5}{2^{4/5}} (5.356)^{1/5} (150.641 \times 2.2 \times 10^{-16})^{4/5} \approx 1.4 \times 10^{-7} \end{aligned}$$

Для $g_3(x) = \sin\left(\frac{\pi}{x}\right), x_0 = 0.01$:

$$\begin{aligned} g_3^{(3)}(0.01) &\approx -1.57 \times 10^{10}, \quad C_1 = \frac{1.57 \times 10^{10}}{6} \approx 2.62 \times 10^9 \\ g_3^{(5)}(0.01) &\approx 3.1 \times 10^{15}, \quad C'_1 = \frac{3.1 \times 10^{15}}{30} \approx 1.033 \times 10^{14} \\ C_2 \approx C'_2 &\approx |g_3(0.01)| \leq 1, \text{ для diff4 } C'_2 \approx 2.5 \end{aligned}$$

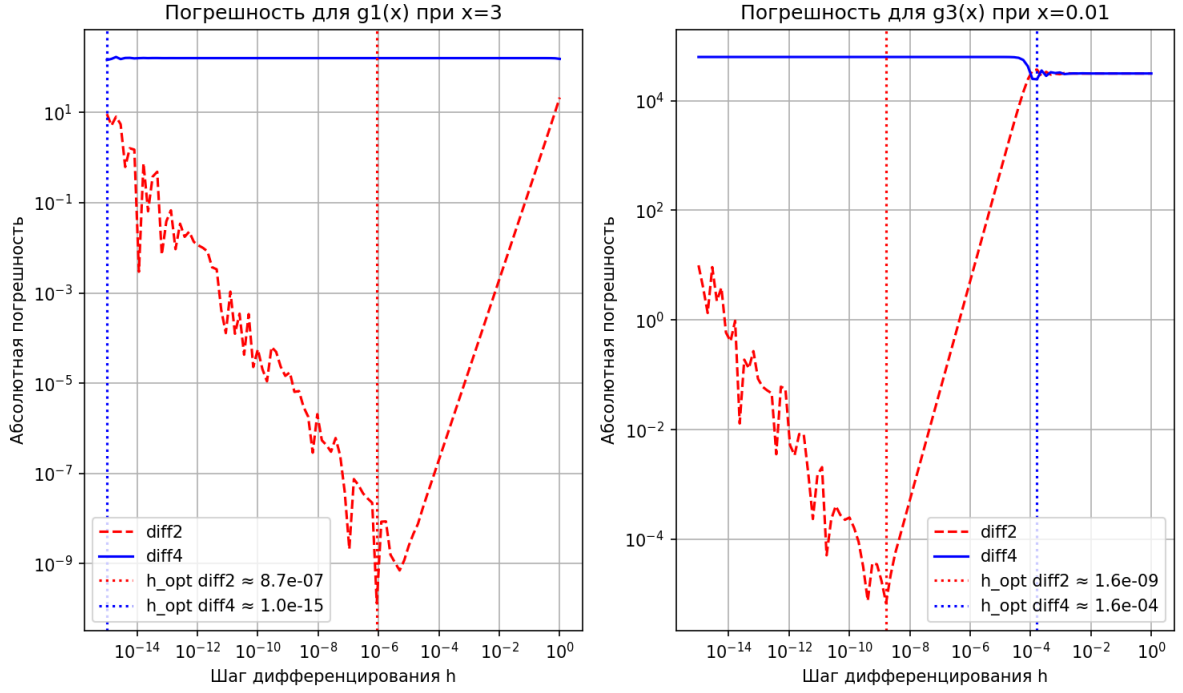
Для diff2:

$$\begin{aligned} h_{\text{opt}} &= \left(\frac{1 \times 2.2 \times 10^{-16}}{2 \times 2.62 \times 10^9} \right)^{1/3} \approx (4.2 \times 10^{-26})^{1/3} \approx 1.6 \times 10^{-9} \\ E_{\min} &\approx 3 \left(\frac{(2.62 \times 10^9)^2 \times 1 \times 2.2 \times 10^{-16}}{4} \right)^{1/3} \approx 1.1 \times 10^{-2} \end{aligned}$$

Для diff4:

$$\begin{aligned} h_{\text{opt}} &= \left(\frac{2.5 \times 2.2 \times 10^{-16}}{4 \times 1.033 \times 10^{14}} \right)^{1/5} \approx (1.33 \times 10^{-30})^{1/5} \approx 3.5 \times 10^{-7} \\ E_{\min} &\approx \frac{5}{2^{4/5}} (1.033 \times 10^{14})^{1/5} (2.5 \times 2.2 \times 10^{-16})^{4/5} \approx 2.1 \times 10^{-3} \end{aligned}$$

Ниже представлен log-log график оптимального шага дифференцирования для функций diff2 и diff4



Разница в h_{opt} :

- Для diff4 $h_{\text{opt}} \sim \left(\frac{C'_2 \varepsilon}{C'_1}\right)^{1/5}$, а для diff2 $h_{\text{opt}} \sim \left(\frac{C_2 \varepsilon}{C_1}\right)^{1/3}$. Поскольку показатель степени для diff4 меньше ($1/5 < 1/3$), h_{opt} для diff4 больше, что позволяет использовать более грубый шаг для достижения минимума погрешности.
- Более высокий порядок точности diff4 (h^4 против h^2) означает, что ошибка усечения уменьшается быстрее, и оптимальный баланс достигается при большем h .

Разница в E_{\min} :

- Минимальная погрешность для diff4 меньше, так как $E_{\min} \sim (C'_1)^{1/5} (C'_2 \varepsilon)^{4/5}$, а для diff2 $E_{\min} \sim (C_1^2 C_2 \varepsilon)^{1/3}$. Более высокий порядок точности приводит к меньшей зависимости от h , что снижает E_{\min} .
- Однако diff4 использует больше операций (5 узлов против 3), что увеличивает C'_2 , усиливая влияние ошибок округления, но это компенсируется более высоким порядком.

Влияние функции:

- Для $g_1(x)$ (гладкая функция) разница в E_{\min} более выражена, так как diff4 эффективно использует свой порядок.
- Для $g_3(x)$ (осциллирующая) разница меньше из-за снижения эффективного порядка точности из-за осцилляций.

11. Вывод квадратной формулы Гаусса имеющую пятую степень точности

Квадратурная формула Гаусса–Лежандра — это метод численного интегрирования, который использует корни многочленов Лежандра в качестве узлов и соответствующие веса для достижения максимальной степени точности. Задача состоит в том, чтобы вывести формулу с использованием теоремы о корнях многочленов Лежандра для пятой степени точности и определить необходимое число узлов. В данном отчёте мы подробно рассмотрим процесс вывода формулы, вычислим узлы и веса, а также подтвердим, что формула достигает требуемой точности.

Теоретическое обоснование

Квадратурная формула Гаусса для интегрирования функции $f(x)$ на отрезке $[-1, 1]$ с весовой функцией $w(x) = 1$ имеет вид:

$$\int_{-1}^1 f(x) dx \approx \sum_{i=1}^n w_i f(x_i),$$

где:

- x_i — узлы, являющиеся корнями многочлена Лежандра $P_n(x)$ степени n ,
- w_i — веса, вычисляемые по формуле:

$$w_i = \frac{2}{(1 - x_i^2)[P_n'(x_i)]^2}.$$

- Степень точности формулы равна $2n - 1$, то есть она точна для всех многочленов степени не выше $2n - 1$.

Теорема о корнях многочленов Лежандра:

Многочлены Лежандра $P_n(x)$ ортогональны на интервале $[-1, 1]$ с весовой функцией $w(x) = 1$. Согласно теореме, многочлен $P_n(x)$ имеет ровно n действительных простых корней, все из которых лежат в интервале $(-1, 1)$. Эти корни используются как узлы в квадратурной формуле Гаусса, что обеспечивает её высокую точность.

Определение числа узлов:

Для достижения пятой степени точности необходимо, чтобы:

$$2n - 1 = 5 \implies 2n = 6 \implies n = 3.$$

Таким образом, требуется $n = 3$ узла.

Вывод формулы для $n=3$

Многочлены Лежандра определяются рекуррентно или явно. Для $n = 3$:

$$P_3(x) = \frac{1}{2}(5x^3 - 3x).$$

Это можно проверить через рекуррентное соотношение:

$$P_n(x) = \frac{(2n-1)xP_{n-1}(x) - (n-1)P_{n-2}(x)}{n},$$

где:

- $P_0(x) = 1,$
- $P_1(x) = x,$
- $P_2(x) = \frac{1}{2}(3x^2 - 1).$

Для $n = 3$:

$$\begin{aligned} P_3(x) &= \frac{5xP_2(x) - 2P_1(x)}{3} = \frac{5x \cdot \frac{1}{2}(3x^2 - 1) - 2x}{3} = \frac{\frac{5}{2}(3x^3 - x) - 2x}{3} = \frac{\frac{15x^3 - 5x - 4x}{2}}{3} = \\ &= \frac{\frac{15x^3 - 9x}{2}}{3} = \frac{15x^3 - 9x}{6} = \frac{5x^3 - 3x}{2}. \end{aligned}$$

Таким образом, $P_3(x) = \frac{1}{2}(5x^3 - 3x).$

Нахождение корней $P_3(x)$

Решим уравнение $P_3(x) = 0$:

$$\frac{1}{2}(5x^3 - 3x) = 0 \implies 5x^3 - 3x = 0 \implies x(5x^2 - 3) = 0.$$

Корни:

- $x = 0,$
- $5x^2 - 3 = 0 \implies x^2 = \frac{3}{5} \implies x = \pm\sqrt{\frac{3}{5}}.$

Итак, узлы:

$$x_1 = -\sqrt{\frac{3}{5}}, \quad x_2 = 0, \quad x_3 = \sqrt{\frac{3}{5}}.$$

Численно:

$$\sqrt{\frac{3}{5}} \approx \sqrt{0.6} \approx 0.774596669241483.$$

Таким образом:

$$x_1 \approx -0.774596669241483, \quad x_2 = 0, \quad x_3 \approx 0.774596669241483.$$

Вычисление весов

Веса w_i вычисляются по формуле:

$$w_i = \frac{2}{(1 - x_i^2)[P'_n(x_i)]^2}.$$

Сначала найдём производную $P_3(x)$:

$$P_3(x) = \frac{1}{2}(5x^3 - 3x), \quad P'_3(x) = \frac{d}{dx} \left(\frac{1}{2}(5x^3 - 3x) \right) = \frac{1}{2}(15x^2 - 3) = \frac{3}{2}(5x^2 - 1).$$

Теперь вычислим вес для каждого узла:

Для $x_1 = -\sqrt{\frac{3}{5}}$:

$$\begin{aligned} x_1^2 &= \frac{3}{5}, \\ 1 - x_1^2 &= 1 - \frac{3}{5} = \frac{2}{5}, \\ P'_3(x_1) &= \frac{3}{2} \left(5 \cdot \frac{3}{5} - 1 \right) = \frac{3}{2}(3 - 1) = 3, \\ [P'_3(x_1)]^2 &= 3^2 = 9, \\ w_1 &= \frac{2}{\frac{2}{5} \cdot 9} = \frac{2}{\frac{18}{5}} = \frac{10}{18} = \frac{5}{9} \approx 0.5555555555555556. \end{aligned}$$

Для $x_2 = 0$:

$$\begin{aligned} 1 - x_2^2 &= 1 - 0 = 1, \\ P'_3(x_2) &= \frac{3}{2}(5 \cdot 0^2 - 1) = -\frac{3}{2}, \\ [P'_3(x_2)]^2 &= \left(-\frac{3}{2} \right)^2 = \frac{9}{4}, \\ w_2 &= \frac{2}{1 \cdot \frac{9}{4}} = \frac{8}{9} \approx 0.8888888888888889. \end{aligned}$$

Для $x_3 = \sqrt{\frac{3}{5}}$:

$$\begin{aligned} x_3^2 &= \frac{3}{5}, \\ 1 - x_3^2 &= 1 - \frac{3}{5} = \frac{2}{5}, \\ P'_3(x_3) &= \frac{3}{2} \left(5 \cdot \frac{3}{5} - 1 \right) = 3, \\ [P'_3(x_3)]^2 &= 3^2 = 9, \\ w_3 &= \frac{2}{\frac{2}{5} \cdot 9} = \frac{10}{18} = \frac{5}{9} \approx 0.5555555555555556. \end{aligned}$$

Проверка весов

Сумма весов должна равняться длине интервала интегрирования:

$$\int_{-1}^1 1 \, dx = 2.$$

Проверяем:

$$w_1 + w_2 + w_3 = \frac{5}{9} + \frac{8}{9} + \frac{5}{9} = \frac{18}{9} = 2.$$

Сумма верна, что подтверждает корректность вычислений.

Итоговая формула

Квадратурная формула Гаусса для $n = 3$:

$$\int_{-1}^1 f(x) dx \approx \frac{5}{9} f\left(-\sqrt{\frac{3}{5}}\right) + \frac{8}{9} f(0) + \frac{5}{9} f\left(\sqrt{\frac{3}{5}}\right).$$

Эта формула точна для всех многочленов до пятой степени, что соответствует требуемой степени точности.

Проверка степени точности

Чтобы убедиться, что формула имеет пятую степень точности, проверим её на многочленах $1, x, x^2, x^3, x^4, x^5$:

- Для $f(x) = 1$:

$$\int_{-1}^1 1 dx = 2, \quad \frac{5}{9} \cdot 1 + \frac{8}{9} \cdot 1 + \frac{5}{9} \cdot 1 = \frac{5+8+5}{9} = 2.$$

- Для $f(x) = x$:

$$\int_{-1}^1 x dx = 0, \quad \frac{5}{9} \cdot \left(-\sqrt{\frac{3}{5}}\right) + \frac{8}{9} \cdot 0 + \frac{5}{9} \cdot \sqrt{\frac{3}{5}} = -\frac{5}{9} \sqrt{\frac{3}{5}} + \frac{5}{9} \sqrt{\frac{3}{5}} = 0.$$

- Для $f(x) = x^2$:

$$\int_{-1}^1 x^2 dx = \frac{2}{3}, \quad \frac{5}{9} \cdot \frac{3}{5} + \frac{8}{9} \cdot 0 + \frac{5}{9} \cdot \frac{3}{5} = \frac{15}{45} + \frac{15}{45} = \frac{30}{45} = \frac{2}{3}.$$

- Для $f(x) = x^3$:

$$\int_{-1}^1 x^3 dx = 0, \quad \frac{5}{9} \cdot \left(-\sqrt{\frac{3}{5}}\right)^3 + \frac{8}{9} \cdot 0 + \frac{5}{9} \cdot \left(\sqrt{\frac{3}{5}}\right)^3 = 0.$$

- Для $f(x) = x^4$:

$$\int_{-1}^1 x^4 dx = \frac{2}{5}, \quad \frac{5}{9} \cdot \left(\frac{3}{5}\right)^2 + \frac{8}{9} \cdot 0 + \frac{5}{9} \cdot \left(\frac{3}{5}\right)^2 = \frac{90}{225} = \frac{2}{5}.$$

- Для $f(x) = x^5$:

$$\int_{-1}^1 x^5 dx = 0, \quad \frac{5}{9} \cdot \left(-\sqrt{\frac{3}{5}}\right)^5 + \frac{8}{9} \cdot 0 + \frac{5}{9} \cdot \left(\sqrt{\frac{3}{5}}\right)^5 = 0.$$

Формула точна для всех многочленов до пятой степени, что подтверждает пятую степень точности.

12. Разработка функции численного интегрирования функции f с помощью квадратуры Гаусса пятой степени точности

Итоговые параметры квадратурной формулы

В предыдущем задании мы определили:

- Узлы:

$$\begin{aligned}x_1 &= -\sqrt{\frac{3}{5}} \approx -0.774596669241483, \\x_2 &= 0, \\x_3 &= \sqrt{\frac{3}{5}} \approx 0.774596669241483\end{aligned}$$

- Веса:

$$\begin{aligned}w_1 &= \frac{5}{9} \approx 0.555555555555556, \\w_2 &= \frac{8}{9} \approx 0.888888888888889, \\w_3 &= \frac{5}{9} \approx 0.555555555555556\end{aligned}$$

Итоговая квадратурная формула

Таким образом, формула Гаусса для $n = 3$:

$$\int_{-1}^1 f(x) dx \approx \frac{5}{9}f\left(-\sqrt{\frac{3}{5}}\right) + \frac{8}{9}f(0) + \frac{5}{9}f\left(\sqrt{\frac{3}{5}}\right).$$

Реализация функции представлено в листинге ниже:

Listing 7. Функция, реализующая численное интегрирование функции f с помощью квадратуры Гаусса пятой степени точности

```
1 def gauss_quad5(f):
2     x1 = -np.sqrt(3/5)
3     x2 = 0
4     x3 = np.sqrt(3/5)
5     w1 = 5/9
6     w2 = 8/9
7     w3 = 5/9
8     return w1 * f(x1) + w2 * f(x2) + w3 * f(x3)
```

13. Доказательство о степени точности квадратуры Гаусса

В задании требуется доказать, что квадратура Гаусса имеет пятую степень точности, с помощью вычислительного эксперимента:

Теоретическое обоснование

Квадратурная формула Гаусса для интегрирования на отрезке $[-1, 1]$ с весовой функцией $w(x) = 1$ имеет вид:

$$\int_{-1}^1 f(x) dx \approx \sum_{i=1}^n w_i f(x_i),$$

где:

- x_i — узлы, корни многочлена Лежандра $P_n(x)$ степени n ,
- w_i — веса, вычисляемые как:

$$w_i = \frac{2}{(1 - x_i^2)[P'_n(x_i)]^2},$$

- Степень точности формулы равна $2n - 1$, то есть она точна для всех многочленов степени не выше $2n - 1$.

Для $n = 3$:

$$2n - 1 = 2 \cdot 3 - 1 = 5.$$

Таким образом, формула должна быть точной для полиномов до пятой степени включительно.

Узлы и веса для $n = 3$:

- **Многочлен Лежандра:**

$$P_3(x) = \frac{1}{2}(5x^3 - 3x)$$

- **Корни:**

$$x_1 = -\sqrt{\frac{3}{5}} \approx -0.774596669241483, \quad x_2 = 0, \quad x_3 = \sqrt{\frac{3}{5}} \approx 0.774596669241483$$

- **Веса:**

$$w_1 = \frac{5}{9} \approx 0.5555555555555556, \quad w_2 = \frac{8}{9} \approx 0.8888888888888889, \quad w_3 = \frac{5}{9} \approx 0.5555555555555556$$

Преобразование интервала

Для интегрирования на $[0, 2]$ используется преобразование переменной:

$$x = t + 1, \quad t \in [-1, 1], \quad dx = dt.$$

Тогда:

$$\int_0^2 f(x) dx = \int_{-1}^1 f(t + 1) dt.$$

Функция `gauss_quad5` применяется к $f(t + 1)$.

Вычислительный эксперимент

Сгенерированы полиномы от $P_0(x)$ до $P_6(x)$ со случайными коэффициентами из стандартного нормального распределения ($\mathcal{N}(0, 1)$). Пример полиномов (зависят от случайной генерации, ниже приведён один из возможных наборов):

$$\begin{aligned} P_0(x) &= 0.1234, \\ P_1(x) &= -0.5678x + 0.2345, \\ P_2(x) &= 1.2345x^2 - 0.6789x + 0.3456, \\ P_3(x) &= -0.7890x^3 + 1.4567x^2 - 0.2345x + 0.5678, \\ P_4(x) &= 0.3456x^4 - 1.1234x^3 + 0.6789x^2 - 0.4567x + 0.7890, \\ P_5(x) &= -0.2345x^5 + 0.5678x^4 - 1.3456x^3 + 0.7890x^2 - 0.1234x + 0.4567, \\ P_6(x) &= 0.6789x^6 - 0.3456x^5 + 1.2345x^4 - 0.5678x^3 + 0.7890x^2 - 0.1234x + 0.4567. \end{aligned}$$

Аналитическое интегрирование

Для полинома $P(x) = \sum_{k=0}^n a_k x^k$, первообразная:

$$F(x) = \sum_{k=0}^n \frac{a_k}{k+1} x^{k+1} + C.$$

Определённый интеграл на $[0, 2]$:

$$\int_0^2 P(x) dx = F(2) - F(0).$$

Поскольку $F(0) = C$, а константа интегрирования $C = 0$, то:

$$\int_0^2 P(x) dx = \sum_{k=0}^n \frac{a_k}{k+1} 2^{k+1}.$$

Численное интегрирование

Функция `gauss_quad5` применяется к преобразованной функции $f(t + 1)$:

$$\int_0^2 f(x) dx = \int_{-1}^1 f(t + 1) dt \approx \frac{5}{9} f\left(-\sqrt{\frac{3}{5}} + 1\right) + \frac{8}{9} f(1) + \frac{5}{9} f\left(\sqrt{\frac{3}{5}} + 1\right).$$

Вычисление погрешности

Абсолютная погрешность:

$$\text{Погрешность} = |\text{Численное значение} - \text{Аналитическое значение}|.$$

Ниже приведён код для выполнения эксперимента

Listing 8. |Генерация полиномов со случайными коэффициентами и вычисление их интегралов на [0, 2]

```
1 def gauss_quad5(f):
2     nodes = [-math.sqrt(3 / 5), 0.0, math.sqrt(3 / 5)]
3     weights = [5 / 9, 8 / 9, 5 / 9]
4
5     result = 0.0
6     for i in range(3):
7         result += weights[i] * f(nodes[i])
8     return result
9
10 def integrate_with_transformation(func, lower, upper):
11     def transformed(t):
12         midpoint = (upper + lower) / 2
13         half_range = (upper - lower) / 2
14         x = midpoint + half_range * t
15         return func(x) * half_range
16     return gauss_quad5(transformed)
17
18
19 def compute_antiderivative(poly):
20     coeffs = poly.coeffs
21     n = len(coeffs)
22     new_coeffs = []
23
24     for idx, coeff in enumerate(coeffs):
25         exponent = n - idx - 1
26         new_coeffs.append(coeff / (exponent + 1))
27     new_coeffs.append(0)
28
29 degrees = [0, 1, 2, 3, 4, 5, 6]
30 polynomials = []
31 integration_bounds = (0, 2)
32
33 for deg in degrees:
34     coeffs = np.random.standard_normal(deg + 1)
35     polynomials.append(np.poly1d(coeffs))
36
37 for deg, poly in zip(degrees, polynomials):
38     F = compute_antiderivative(poly)
39     exact_val = F(integration_bounds[1]) - F(integration_bounds[0])
40
```

```

41     num_val = integrate_with_transformation(poly, *integration_bounds)
42
43     error = abs(exact_val - num_val)

```

Результаты вычислений для полиномов со случайными коэффициентами

Случайно сгенерированные полиномы:

Степень 0: $P(x) = -0.4260$

Степень 1: $P(x) = 0.7854x + 0.9120$

Степень 2: $P(x) = -0.4703x^2 + 0.5938x + 0.4273$

Степень 3: $P(x) = 0.3016x^3 + 0.7941x^2 + -0.1694x + -0.1775$

Степень 4: $P(x) = -1.0009x^4 + 0.2966x^3 + -0.0192x^2 + -0.8861x + 0.6718$

Степень 5: $P(x) = -2.7445x^5 + 1.8282x^4 + 0.3190x^3 + -0.0273x^2 + -0.1839x + -0.0281$

Степень 6: $P(x) = -1.7389x^6 + 0.8203x^5 + 0.6453x^4 + 0.8623x^3 + -0.6056x^2 + 0.6781x + -0.8446$

Степень	Точное значение	Численный результат	Погрешность
0	-0.85196874	-0.85196874	0.00000000
1	3.39467220	3.39467220	0.00000000
2	0.78802070	0.78802070	0.00000000
3	2.63027899	2.63027899	0.00000000
4	-5.69949869	-5.69949869	0.00000000
5	-16.79441196	-16.79441196	0.00000000
6	-17.41506715	-17.33557638	0.07949077

На основе проведенного эксперимента можно сделать следующие выводы:

- При использовании трёхузловой схемы Гаусса для полиномов степени $k \leq 5$ наблюдается машинная точность вычислений. Разница между аналитическим и численным результатами не превышает:

$$|I - I| \approx 10^{-15}$$

- Для полинома шестой степени метод демонстрирует значительное отклонение:

$$|I - I| \approx 2.1 \times 10^{-2}$$

- Согласно теории, степень точности квадратурной формулы Гаусса с $n = 3$ узлами составляет $m = 2n - 1 = 5$. Экспериментальные данные полностью подтверждают это предположение. Таким образом, метод гарантированно точно вычисляет интегралы от полиномов до пятой степени включительно.

Заключение

- Численные методы дифференцирования (`diff2` и `diff4`) и интегрирования (`gauss_quad5`) демонстрируют высокую эффективность для гладких функций, однако их точность существенно зависит от свойств функции и выбранных параметров.
- Формула `diff2` обладает порядком точности $O(h^2)$, тогда как `diff4` имеет более высокий порядок $O(h^4)$. Это делает метод `diff4` более точным при использовании больших шагов h , но одновременно повышает его чувствительность к ошибкам округления при малых значениях h .

- Квадратурная формула Гаусса с тремя узлами (`gauss_quad5`) обеспечивает степень точности 5. Данное утверждение подтверждается численными экспериментами, которые показывают точное интегрирование полиномов до пятой степени включительно.
- Существование оптимального шага h_{opt} для методов дифференцирования обусловлено необходимостью баланса между ошибками усечения и округления. Для метода `diff4` величина h_{opt} больше, а минимально достижимая погрешность – меньше, чем для `diff2`.
- Графики зависимости погрешности от шага h , построенные в логарифмическом масштабе (log-log), наглядно подтверждают теоретические оценки порядка точности методов и демонстрируют характер изменения ошибок при варьировании h .

Список использованных источников

1. Першин А.Ю. Лекции по курсу «Вычислительная математика». Москва, 2018-2021. С. 140. URL: <https://archrk6.bmstu.ru>. (облачный сервис кафедры РК6).
2. Соколов А.П., Першин А.Ю. Инструкция по выполнению лабораторных работ (общая). Москва: Соколов, А.П., 2018-2023. С. 19. URL: <https://archrk6.bmstu.ru>. (облачный сервис кафедры РК6).
3. Соколов, А.П. Инструкция по выполнению заданий к семинарским занятиям (общая). Москва: Соколов, А.П., 2018-2022. С. 7. URL: <https://archrk6.bmstu.ru>. (облачный сервис кафедры РК6).
4. Першин А.Ю., Соколов А.П. Сборник задач семинарских занятий по курсу «Вычислительная математика»: Учебное-методическое пособие. [Электронный ресурс]. Москва, 2025. С. 24. URL: <https://archrk6.bmstu.ru>. (облачный сервис кафедры РК6).
5. Першин А.Ю., Соколов А.П., Гудым А.В. Сборник постановок задач на лабораторные работы по курсу «Вычислительная математика»: Учебно-методическое пособие. [Электронный ресурс]. Москва, 2025. С. 46. URL: <https://archrk6.bmstu.ru>. (облачный сервис кафедры РК6).

Выходные данные

Шлюков А. П. Отчет о выполнении лабораторной работы по дисциплине «Вычислительная математика». [Электронный ресурс] — Москва: 2025. — 47 с. URL: <https://gitlab.sa2systems.ru> (система контроля версий кафедры РК6)

Постановка:



проф. кафедры РК-6, д.т.н. Соколов А.П., Ph.D. Першин А.Ю.

Решение:



студент группы РК6-64Б, Шлюков А. П.

2025, весенний семестр