Politécnico IPRJ Universidade do Estado do Rio de Janeiro



Departamento de Modelagem Computacional – DMC Período: 2023/02

Disciplina: CÁLCULO NUMÉRICO (IPRJ01-07579 e CÁLCULO NUMÉRICO – R (IPRJ 01-11976).

> Carga horária: 75 horas Professor Hermes Alves Filho

MÓDULO 4.2

4.3) Quadratura Gaussiana

De uma maneira geral, uma fórmula de Newton-Cotes, que aproxima f(x) por um polinômio que interpola essa função em $x_0, x_2, x_3, \dots, x_n$ é exata para polinômio de grau ≤ n (verificar o erro de truncamento das fórmulas de aproximação)

Vamos mostrar aqui que podemos deduzir outras fórmulas do mesmo tipo que as Newton-Cotes . Tais fórmulas são exatas para polinômios de grau ≤2n−1 e são conhecidas como Quadraturas Gaussianas.

Montagem das Quadraturas Gaussianas

1) Vamos montar a quadratura Gaussiana de dois pontos (N = 2) t_1 e t_2 considerando os limites da integral de -1 a +1. O formato da quadratura numérica assume a forma

$$\int_{-1}^{+1} f(t)dt = \sum_{n=1}^{N} \omega_n f(t_n) = \omega_1 f(t_1) + \omega_2 f(t_2) + \dots + \omega_n f(t_n)$$
(4.25)

Onde por definição N é a ordem da quadratura e os valores de $\omega_1,\omega_2,.....,\omega_n$ são denominados de pesos da quadratura

Exemplo: N = 2

Como temos dois pontos t_1 e t_2 , a quadratura Gaussiana integra um polinômio de grau máximo $\leq 2N-1 = \leq 2*2-1=3$. Esse polinômio de grau 3 possui a seguinte característica:

$$\int_{-1}^{+1} f(t)dt = \sum_{n=1}^{2} \omega_{n} f(t_{n}) = \omega_{1} f(t_{1}) + \omega_{2} f(t_{2})$$

$$f(t) = 1$$

$$f(t) = t$$

$$f(t) = t^2$$

$$f(t) = t^3.$$

A aproximação da integral pela quadratura de Gauss de grau 2 assume a forma

$$\int_{-1}^{+1} f(t)dt = \sum_{n=1}^{2} \omega_n f(t_n) = \omega_1 f(t_1) + \omega_2 f(t_2)$$

As incógnitas do problema são as variáveis $t_1, t_2, \omega_1, \omega_2$. Para a determinação dessas 4 variáveis é montado o seguinte sistema de equações. Para achar a solução dessas incógnitas temos que resolver as seguintes equações

$$\int_{-1}^{+1} f(t)dt = \sum_{n=1}^{2} \omega_n f(t_n) = \omega_1 f(t_1) + \omega_2 f(t_2)$$

$$i) f(t) = 1$$

$$\int_{-1}^{+1} 1 dt = [t]_{-1}^{+1} = 2 = \omega_1 + \omega_2$$

ii)
$$f(t) = t$$

$$\int_{-1}^{+1} t dt = \left[\frac{t^2}{2} \right]_{-1}^{+1} = 0 = \omega_1 t_1 + \omega_2 t_2$$

iii)
$$f(t) = t^2$$

$$\int_{-1}^{+1} t^2 dt = \left[\frac{t^3}{3} \right]_{-1}^{+1} = \frac{2}{3} = \omega_1 t_1^2 + \omega_2 t_2^2$$

iv)
$$f(t) = t^3$$

$$\int_{-1}^{+1} t^3 dt = \left[\frac{t^4}{4} \right]_{-1}^{+1} = 0 = \omega_1 t_1^3 + \omega_2 t_2^3$$

Baseados nos resultados (i-iv) obtemos o seguinte sistema de equações

i)
$$\omega_1 + \omega_2 = 2$$

ii)
$$\omega_1 t_1 + \omega_2 t_2 = 0$$
 (4.26)

iii)
$$\omega_1 t_1^2 + \omega_2 t_2^2 = 2/3$$

iv)
$$\omega_1 t_1^3 + \omega_2 t_2^3 = 0$$

O sistema de equações não-lineares, representado por Eq. (4.26) possui a seguinte solução

$$\omega_1 = \omega_2 = 1$$

$$t_1 = \frac{1}{\sqrt{3}}, t_2 = -\frac{1}{\sqrt{3}}$$

Exemplo ilustrativo 1

Usar a fórmula da quadratura Gaussiana de 2 pontos e aproximar a seguinte integral

$$\int_{-1}^{+1} \left[2 + t - t^2 + 3t^3 \right] dt$$

A) Solução direta: r

$$r = \int\limits_{-1}^{+1} \left[2 + t - t^2 + 3t^3 \right] dt = \left[2t + \frac{t^2}{2} - \frac{t^3}{3} + \frac{3t^4}{4} \right]_{-1}^{+1} =$$

$$\left[2t + \frac{1^2}{2} - \frac{1^3}{3} + \frac{3(1)^4}{4}\right] - \left[2t + \frac{(-1)^2}{2} - \frac{(-1)^3}{3} + \frac{3(-1)^4}{4}\right] = 4 - \frac{2}{3} = \frac{10}{3} \text{ u.a.}$$

B) Solução usando aquadratura de Gauss de dois pontos (N = 2)

Dados da quadratura de Gauss: r*

$$\omega_1 = \omega_2 = 1$$

$$t_1 = \frac{1}{\sqrt{3}}, \ t_2 = -\frac{1}{\sqrt{3}}$$

$$r^* = \int_{-1}^{+1} \left[2 + t - t^2 + 3t^3 \right] dt = \sum_{n=1}^{2} \omega_n f(t_n) = \omega_1 f(t_1) + \omega_2 f(t_2)$$

$$1*\left[2+\frac{1}{\sqrt{3}}-\left(\frac{1}{\sqrt{3}}\right)^{2}+3*\left(\frac{1}{\sqrt{3}}\right)^{3}\right]+1*\left[2-\frac{1}{\sqrt{3}}-\left(-\frac{1}{\sqrt{3}}\right)^{2}+3*\left(-\frac{1}{\sqrt{3}}\right)^{3}\right]=4-\frac{2}{3}=\frac{10}{3}\text{ u.a.}$$

Obs: Os valores de r e r* são iguais

2) Vamos montar a quadratura Gaussiana de três pontos (N=3) t_1 , t_2 e t_3 , considerando os limites da integral de -1 a +1. O formato da quadratura numérica assume a forma

$$\int_{-1}^{+1} f(t)dt = \sum_{n=1}^{3} \omega_n f(t_n) = \omega_1 f(t_1) + \omega_2 f(t_2) + \omega_3 f(t_3)$$
(4.27)

Como temos três pontos t_1 , t_2 e t_3 ,a quadratura Gaussiana integra um polinômio de grau máximo $\le 2n-1 = \le 2*3-1 = 5$. Esse polinômio de grau 5 possui a seguinte característica:

Incógnitas: t₁, t₂ e t₃

$$\omega_1, \omega_2, \omega_3$$

$$f(t) = 1$$
,

$$f(t) = t$$
,

$$f(t) = t^2,$$

$$f(t) = t^3$$
.

$$f(t) = t^4$$

$$f(t) = t^5$$
.

As incógnitas do problema são as variáveis $t_1, t_2, t_3, \omega_1, \omega_2, \omega_3$. Para a determinação dessas 4 variáveis é montado o seguinte sistema de equações. Para achar a solução dessas incógnitas temos que resolver as seguintes equações

$$\int_{1}^{1} f(t)dt = \sum_{n=1}^{3} \omega_{n} f(t_{n}) = \omega_{1} f(t_{1}) + \omega_{2} f(t_{2}) + \omega_{3} f(t_{3})$$

$$i) f(t) = 1$$

$$\int_{-1}^{+1} 1 dt = [t]_{-1}^{+1} = 2 = \omega_1 + \omega_2 + \omega_3$$

ii)
$$f(t) = t$$

$$\int_{-1}^{1} t dt = \left[\frac{t^2}{2} \right]_{-1}^{1} = 0 = \omega_1 t_1 + \omega_2 t_2 + \omega_3 t_3$$

iii)
$$f(t) = t^2$$

$$\int_{-1}^{1} t^2 dt = \left[\frac{t^3}{3} \right]_{-1}^{1} = \frac{2}{3} = \omega_1 t_1^2 + \omega_2 t_2^2 + \omega_3 t_3^2$$

iv)
$$f(t) = t^3$$

$$\int_{-1}^{+1} t^3 dt = \left[\frac{t^4}{4} \right]_{-1}^{+1} = 0 = \omega_1 t_1^3 + \omega_2 t_2^3 + \omega_3 t_3^3$$

$$v) f(t) = t^4$$

$$\int_{-1}^{+1} t^4 dt = \left[\frac{t^5}{5} \right]_{-1}^{+1} = \frac{2}{5} = \omega_1 t_1^4 + \omega_2 t_2^4 + \omega_3 t_3^4$$

vi)
$$f(t) = t^5$$

$$\int_{-1}^{+1} t^5 dt = \left[\frac{t^6}{6} \right]_{-1}^{+1} = 0 = \omega_1 t_1^5 + \omega_2 t_2^5 + \omega_3 t_3^5$$

Baseados nos resultados (i-vi) obtemos o seguinte sistema de equações

$$\begin{split} &\omega_{1}+\omega_{2}+\omega_{3}=2\\ &\omega_{1}t_{1}+\omega_{2}t_{2}+\omega_{3}t_{3}=0\\ &\omega_{1}t_{1}^{2}+\omega_{2}t_{2}^{2}+\omega_{3}t_{3}^{2}=2/3\\ &\omega_{1}t_{1}^{3}+\omega_{2}t_{2}^{3}+\omega_{3}t_{3}^{3}=0\\ &\omega_{1}t_{1}^{3}+\omega_{2}t_{2}^{4}+\omega_{3}t_{3}^{4}=2/5\\ &\omega_{1}t_{1}^{4}+\omega_{2}t_{2}^{4}+\omega_{3}t_{3}^{4}=2/5\\ &\omega_{1}t_{1}^{5}+\omega_{2}t_{2}^{5}+\omega_{3}t_{3}^{5}=0 \end{split} \tag{4.28}$$

O sistema de equações não-lineares, representado por Eq. (4.28) possui a seguinte solução

$$\omega_1 = 5/9$$

$$\omega_2 = 8/9$$

$$\omega_3 = 5/9$$

$$t_1 = -0,77459667$$

$$t_{2} = 0$$

$$t_3 = +0,77459667$$

Exemplo ilustrativo 2

Calcular a seguinte integral usando o método da quadratura de Gauss de grau igual 3

$$\int_{-1}^{+1} (1 - t^3 + 2t^4 + t^5) dt$$

A) Solução direta: r

$$r = \int_{-1}^{+1} (1 - t^3 + 2t^4 + t^5) dt = \left[t - \frac{t^4}{4} + \frac{2t^5}{5} + \frac{t^6}{6} \right]_{-1}^{+1} =$$

$$\left[1 - \frac{(1)^4}{4} + \frac{2(1)^5}{5} + \frac{(1)^6}{6}\right] - \left[1 - \frac{(-1)^4}{4} + \frac{2(-1)^5}{5} + \frac{(-1)^6}{6}\right] = 14/5 \text{ u.a.}$$

B) Solução aproximada usando a quadraturra Gaussiana de grau 3: r *

$$r^* = \int_{-1}^{+1} (1 - t^3 + 2t^4 + t^5) dt = \sum_{n=1}^{3} \omega_n f(t_{\tilde{n}}) = \omega_1 f(t_1) + \omega_2 f(t_2) + \omega_3 f(t_3)$$

$$\frac{5}{9} \left[1 - (-0,77459667)^3 + 2 * (-0,77459667)^4 + (-0,77459667)^5 \right] +$$

$$\frac{8}{9} \Big[1 - (0)^3 + 2 * (0)^4 + (0)^5 \Big] +$$

$$\frac{5}{9} \left[1 - (0,77459667)^3 + 2 * (0,77459667)^4 + (0,77459667)^5 \right] = 14/5 \text{ u.a.}$$

Obs: Os resultados de r e r* são os mesmos

Exercícios de verificação: Nos exercícios ilustrativos 1 e 2 usar as regras de Trapézio e Simpson simples para estimar o valor das integrais e comparar com a solução usando a quadratura de Gauss de graus N=2 e N=3

Uma vez que as quadraturas Gaussianas aproximam integrais definidas no intervalo

$$[-1;+1]$$
,

precisamos fazer uma mudança de variável para resolvermos uma integral definida na forma

$$\int_{a}^{b} f(x) dx \to \int_{-1}^{+1} f(t) dt$$
 (4.29)

Para fazermos essa tarefa fazemos as seguintes definições

$$t = \frac{2x - (b + a)}{(b - a)} \tag{4.30}$$

Da Eq. (4.30) podemos observar as relações

$$x = a \rightarrow t = -1$$
$$x = b \rightarrow t = +1$$

Da relação mostrada na Eq. (4.30) podemos obter

$$x = \frac{(b-a)t + (b+a)}{2} \tag{4.31}$$

$$dx = \frac{(b-a)}{2}dt$$

Agora, substituindo essas relações mostradas na Eq. (4.29) na integral definida

$$\int_{a}^{b} f(x) dx$$

obtemos a relação

$$\int_{a}^{b} f(x) dx = \int_{-1}^{+1} f\left[\frac{(b-a)t + (b+a)}{2}\right] \left(\frac{(b-a)}{2}\right) dt = \left(\frac{(b-a)}{2}\right) \int_{-1}^{+1} f\left[\frac{(b-a)t + (b+a)}{2}\right] dt$$
(4.32)

Agora na Eq.(4.32) vamos definir

$$t'_{i} = \left\lceil \frac{(b-a)t_{i} + (b+a)}{2} \right\rceil, n = 1:N$$

A Eq. (4.32) assume a forma

$$\int_{a}^{b} f(x) dx = \int_{-1}^{+1} f[t'] dt' = \left(\frac{(b-a)}{2}\right) \int_{-1}^{+1} f[t'] dt' = \left(\frac{(b-a)}{2}\right) \sum_{n=1}^{N} \omega_{n} f(t'_{\tilde{n}}) =$$
(4.33)

$$\left(\frac{(b-a)}{2}\right)\!\!\left[\omega_{_{\!1}}\!f\left(t_{_{\!1}}^{\prime}\right)\!+\!\omega_{_{\!2}}\!f\left(t_{_{\!2}}^{\prime}\right)\!+\!\ldots\!\ldots\!+\!\omega_{_{\!n}}\!f\left(t_{_{\!n}}^{\prime}\right)\right]$$

Exemplo ilustrativo 1: Usar a fórmula da quadratura Gaussiana de dois pontos (N = 2) para aparoxima a integral definida

$$\int_{0}^{\pi/2} \operatorname{sen}(x) \mathrm{d}x$$

Solução.

Temos os seguintes dados

$$a = 0$$

$$b = \frac{\pi}{2}$$

$$\int_{0}^{\pi/2} \operatorname{sen}(x) dx = \frac{\pi/2}{2} \left[\omega_{1} f(t'_{1}) + \omega_{2} f(t'_{2}) \right]$$

Onde temos, para N = 2

$$\mathbf{t}_{1}' = \left\lceil \frac{(b-a)\mathbf{t}_{1} + (b+a)}{2} \right\rceil$$

$$t_2' = \left\lceil \frac{(b-a)t_2 + (b+a)}{2} \right\rceil$$

Onde

$$\omega_1 = \omega_2 = 1$$
 $t_1 = \frac{1}{\sqrt{3}}, t_2 = -\frac{1}{\sqrt{3}}$

Então, obtemos

$$t_1 = \sqrt{3}/3 = 0,577350$$

$$t_1' = \left[\frac{(\pi/2) * (0,577350) + (\pi/2)}{2}\right] = 1,238848$$

$$f(t_1') = \operatorname{sen}(t_1') = \operatorname{sen}(1,238848) = 0,945409$$

$$t_2 = -\sqrt{3}/3 = -0,577350$$

$$t_2' = \left[\frac{(\pi/2) * (-0,577350) + (\pi/2)}{2} \right] = 0,331949$$

$$f(t_2') = \operatorname{sen}(t_2') = \operatorname{sen}(0,331949) = 0,325886$$

Então, obtemos

$$r^* = \int_{0}^{\pi/2} sen(x) dx = \frac{\pi/2}{2} [0,945409 + 0,325886] = 0,998473 u.a.$$

Cálculo da referência: r*

$$r = \int_{0}^{\pi/2} sen(x) dx = \left[-cos(x) \right]_{0}^{\pi/2} = -\left[cos(\pi/2) - cos(0) \right] = 1 \text{ u.a.}$$

Cálculo do Desvio Relativo Percentual: DRP

DRP =
$$\left| \frac{r - r^*}{r} \right| *100 = \left| \frac{1 - 0,998473}{1} \right| *100 = 0,02\%$$

Exercício de fixação. Resolver a mesma integra usando as regras do Trapézio e de Simpson simples e comparar esses resultados numéricos com os da quadratura Gaussiana

Exemplo ilustrativo 2: Usar a fórmula da quadratura Gaussiana de três pontos (N=3) para aparoximar a integral definida

$$\int_{0.2}^{0.5} xe^{2x} dx$$

Solução.

Temos os seguintes dados

$$a = 0, 2$$

$$b = 0.5$$

$$\omega_1 = 5/9$$

$$\omega_2 = 8/9$$

$$\omega_3 = 5/9$$

$$t_1 = -0,774597$$

$$t_{2} = 0$$

$$t_2 = +0.774597$$

$$\int_{0,2}^{0,5} x e^{2x} dx = \left(\frac{0,5-0,2}{2}\right) \left[\omega_1 f(t_1') + \omega_2 f(t_2') + \omega_3 f(t_3')\right]$$

$$t_1' = \left[\frac{(b-a)t_1 + (b+a)}{2}\right] = \left[\frac{[(0,5-0,2)*(-0,774597)] + (0,5+0,2)}{2}\right] = 0,233810$$

$$f(t_1') = f(0,233810) = (0,233810) * exp(2*0,233810) = 0,373205$$

$$t_2' = \left[\frac{(b-a)t_2 + (b+a)}{2} \right] = \left[\frac{[(0,5-0,2)*(0)] + (0,5+0,2)}{2} \right] = 0,352407$$

$$f(t_2') = f(0,35) = (0,35) * exp(2*0,35) = 0,704813$$

$$t_{3}' = \left[\frac{(b-a)t_{3} + (b+a)}{2}\right] = \left[\frac{[(0,5-0,2)*(0,774597)] + (0,5+0,2)}{2}\right] = 0,466190$$

$$f(t_{3}') = f(0,466190) = (0,466190)*exp(2*0,466190) = 1,184378$$

Então, obtemos

$$r^* = \int_{0.2}^{0.5} x e^{2x} dx = \left(\frac{0.5 - 0.2}{2}\right) \left[\omega_1 f(t_1') + \omega_2 f(t_2') + \omega_3 f(t_3')\right] =$$

$$\left(\frac{0,3}{2}\right)\left\lceil (\frac{5*0,373205}{9}) + (\frac{8*0,704813}{9}) + (\frac{5*1,184378}{9})\right\rceil =$$

$$\left(\frac{0,3}{2}\right)\left[(0,207336)+(0,626500)+(0,657988)\right]=0,223774$$
 u.a.

Cálculo da referência

$$r = \int_{0.5}^{0.5} x e^{2x} dx = uv - \int v du = \frac{x e^{2x}}{2} - \frac{1}{2} \int e^{2x} dx = \left[\frac{x e^{2x}}{2} - \frac{1}{4} e^{2x} \right]_{0.2}^{0.5} =$$

$$\left\lceil \frac{0.5e^{2*0.5}}{2} - \frac{1}{4}e^{2*0.5} \right\rceil - \left\lceil \frac{0.2e^{2*0.2}}{2} - \frac{1}{4}e^{2*0.2} \right\rceil = 0 - [0.149182 - 0.372956] = 0.223774 \text{ u.a.}$$

substituição de variáveis

$$u(x) = x$$

$$du = dx$$

$$dv = e^{2x} dx$$

$$v = \frac{1}{2}e^{2x}$$

Cálculo do Desvio Relativo Percentual

$$DRP = 0$$

Exercício: Resolver a mesma integral definida usando as regras do Trapézio e de Simpson simples e comparar os resultados numéricos com os da quadratura Gaussiana

Exercícios de fixação:

Exercício 1

Resolver as integrais definidas abaixo usando as regras do Trapézio simples, de Simpson simples e o método da quadratura Gaussiana com graus N=2 e N=3. Use o desvio relativo percentual e aponte a melhor aproximação dessas integrais

a)
$$\int_{1,2}^{1,7} x^2 e^{2x} dx$$

b)
$$\int_{0,2}^{1,3} \sin(2x)\cos(2x) dx$$

c)
$$\int_{1}^{2} \ln(2x)(2x+2) dx$$

Exercício 2

a)Resolver a integral definida abaixo usando as regras do Trapézio, de Simpson repetidas com 6 partições e o método da quadratura Gaussiana com graus N=2 e N=3. Use o desvio relativo percentual e aponte a melhor aproximação para essas integrais

$$\int_{1}^{4} x^{3} \ln(2x) dx$$

b) Para as regras do Trapézio e Simpson repetidas estime um valor de h de tal forma que a cota máxima do erro de truncamento seja menor que 10⁻².

Referências Bibliográficas

1) Cálculo Numérico – Aspectos Teóricos e Computacionais – Segunda Edição Autores: Maria A. Gomes Ruggiero e Vera Lúcia da Rocha Lopes Editora: Pearson

2) Cálculo Numérico – Licenciatura Matemática Autores: Francisco Gêvane Muniz Cunha e Jânio Kléo de Sousa Castro https://educapes.capes.gov.br/bitstream/capes/430185/2/Calculo%20Numerico.pdf