

به نام خدا
دانشگاه صنعتی شریف
دانشکده‌ی علوم ریاضی

محاسبات عددی – گروه‌های 1 تا 4

حل تمرین سری دوم

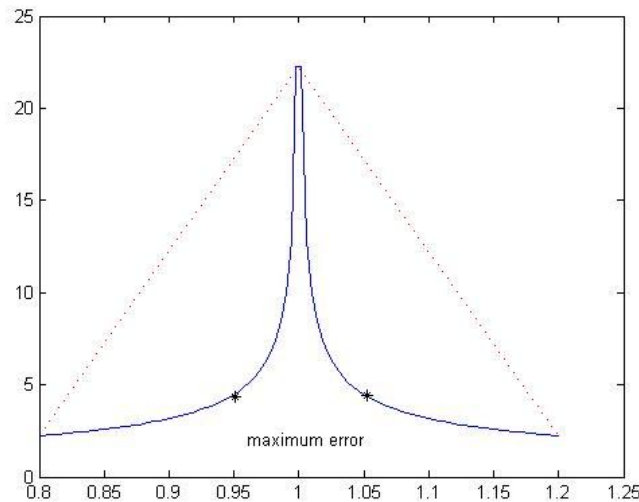
1- (الف) با توجه به ناپیوستگی تابع در نقطه‌ی 1 قرار می‌دهیم:

$$f(1) \approx f(1 + 10^{-6}) = 1000$$

$$M_2 = \max_{[0.8, 1.2]} f''(x) = \max_{[0.8, 1.2]} \frac{3}{4} |x-1|^{-\frac{5}{2}} = \frac{3}{4} \times 10^{15}$$

$$E < 0.01 \Rightarrow \frac{M_2 h^2}{8} < 0.01 \Rightarrow \frac{\frac{3}{4} \times 10^{15} \left(\frac{1.2-0.8}{n-1} \right)^2}{8} < 0.01 \Rightarrow n \geq 38729835 \quad (!!!)$$

(ب) با فرض اولیه‌ی $n = 3$ محاسبات را شروع می‌کنیم. با توجه به شکل زیر، به نظر می‌رسد که بیشترین مقدار خطا در نقطه‌ی یک اتفاق نمی‌افتد و به همین دلیل برای بهبود کران بهتر است M_2 را در اطراف نقاط مشخص شده انتخاب کنیم.

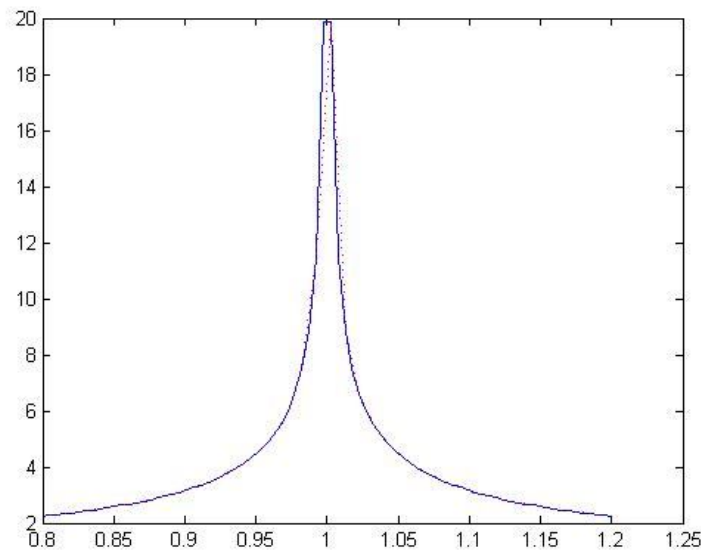


بنابراین در زیر بازه‌های اول و دوم داریم:

$$M_2 = 1341.6$$

$$[0.8, 1]: \frac{1341.6 \left(\frac{1-0.8}{n-1} \right)^2}{8} < 0.01 \Rightarrow n_1 \geq 27, \quad n_2 \geq 27 \Rightarrow n = n_1 + n_2 = 54 \gg 3$$

یعنی انتخاب اولیه‌ی $n = 3$ مناسب نبوده و با مقدار $n = 54$ محاسبات را تکرار می‌کنیم:



بنابراین با انتخاب نقاط ناپیوستگی به عنوان نقطه‌ی شکست و حذف آنها از محدوده‌ی محاسبه‌ی ماکزیمم مشتق می‌توان کران خطا را بهبود و تعداد نقاط شکست لازم را کاهش داد.

-2

```
function [a,b,c,d]=myspline(X,Y,alpha,betta)
dX=diff(X);
dY=diff(Y);
n=length(X);
a=Y(1:n-1);
Yp=dY./dX;
A=zeros(n-2);
% i=1 dx2*s1+2(dx1+dx2)*s2+dx1*s3=3(yp2*dx1+yp1*dx2)
2(dx1+dx2)*s2+dx1*s3=3(yp2*dx1+yp1*dx2)-dx2*alpha
% i=n-2 dxn-1*sn-2+2(dxn-1+dxn-2)*sn-1+dxn-2*sn=3(ypn-1*dxn-2+ypn-2*dxn-1)
% dxn-1*sn-2+2(dxn-1+dxn-2)*sn-1=3(ypn-1*dxn-2+ypn-2*dxn-1)-dxn-2*betta
A(1,1:2)=[2*(dX(1)+dX(2)),dX(1)];
A(n-2,n-3:n-2)=[dX(n-1),2*(dX(n-2)+dX(n-1))];
for i=2:n-3
    A(i,i-1:i+1)=[dX(i+1),2*(dX(i)+dX(i+1)),dX(i)];
end
d=3*(Yp(2:n-1).*dX(1:n-2)+dX(2:n-1).*Yp(1:n-2));
d(1)=d(1)-dX(2)*alpha;
d(n-2)=d(n-2)-dX(n-2)*betta;
s=[alpha;A\d;betta];
b=s(1:n-1);
c=(Yp-s(1:n-1))./dX;
d=(s(1:n-1)+s(2:n)-2*Yp)./(dX.^2);
```

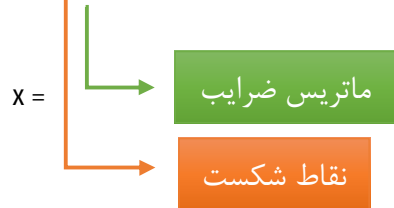
3- تابع $f(x) = \sin(\pi x)$ انتخاب شده است.

```
>> x=sort(rand(10,1));
```

```
>> y=sin(pi*x);
```

```
>> s=spline(x,y);
```

```
>> [x,c]=unmkpp(s)
```



Columns 1 through 6

```
0.097540404999410 0.126986816293506 0.278498218867048 0.546881519204984  
0.632359246225410 0.814723686393179
```

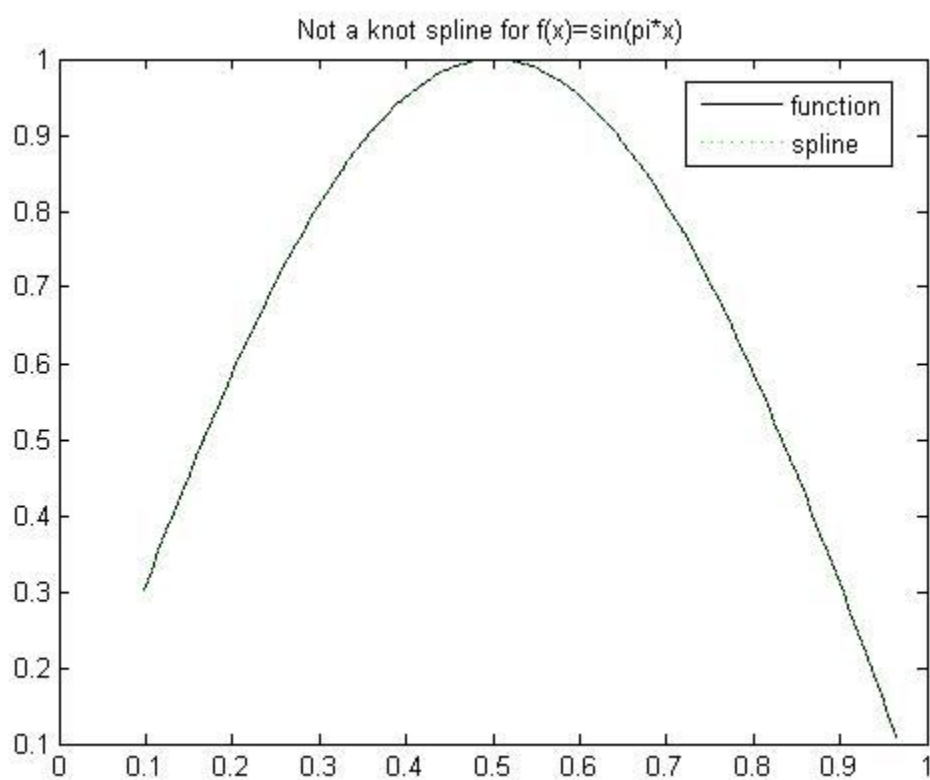
Columns 7 through 10

```
0.905791937075619 0.913375856139019 0.957506835434298 0.964888535199277
```

c =

```
-4.657185662418400 -1.481164754507860 2.994823746422347 0.301658985220702  
-4.657185662417501 -1.892576967973525 2.895479160062108 0.388442581550345  
-1.377577170285317 -4.009427163248328 2.001258236145843 0.767497321824629  
2.164480432689148 -5.118583285542434 -0.448547333619780 0.989173504616477  
3.207969084485719 -4.563538682843062 -1.276153112211902 0.914785867483535  
5.102675577468165 -2.808480224339816 -2.620547213126518 0.549748146000369  
3.699651242326586 -1.414405008419649 -3.005117984106637 0.291661458442598  
5.084287051460014 -1.330231441665994 -3.025933084802543 0.268791149970275  
5.084287051473263 -0.657107741868152 -3.113636309163790 0.133100055471049
```

```
>> xc=linspace(min(x),max(x));  
>> yc=sin(pi*xc);  
>> sc=ppval(s,xc);  
>> plot(xc,yc,xc,sc,':b')  
>> plot(xc,yc,xc,sc,':g')  
>> plot(xc,yc,'k',xc,sc,':g')  
>> legend('function','spline')  
>> title('Not a knot spline for f(x)=sin(pi*x)')
```



درونیایی با اسپلاین برای این تابع دقت خوبی داشته است و نمودار تابع و اسپلاین تقریباً بر هم منطبق هستند.

$$Q = (1-0) \left(\frac{1}{6} \sin(0) + \frac{2}{3} \sin\left(\frac{\pi}{2}\right) + \frac{1}{6} \sin(\pi) \right) = \frac{2}{3}$$

$$E < \frac{M_4(1-0)^5}{2880}$$

$$f^{(4)}(x) = \pi^4 \sin(\pi x) \Rightarrow M_4 = \pi^4 \Rightarrow E < \frac{97.4090}{2880} = 3.3823 \times 10^{-2}$$

(ب)

$$E < 10^{-4}$$

$$d = 3$$

$$E < \frac{M_4(1-0)^5}{2880} \frac{1}{n^4} < 10^{-4}$$

$$\frac{3.3823 \times 10^{-2}}{n^4} < 10^{-4} \Rightarrow n \geq 5$$

$$z_1 = 0 \quad z_2 = 0.2 \quad z_3 = 0.4 \quad z_4 = 0.6 \quad z_5 = 0.8 \quad z_6 = 1$$

$$Q = 0.2 \left(\frac{1}{6} \sin(0) + \frac{2}{3} \sin\left(\frac{\pi}{10}\right) + \frac{1}{6} \sin\left(\frac{2\pi}{10}\right) + \frac{1}{6} \sin\left(\frac{2\pi}{10}\right) + \frac{2}{3} \sin\left(\frac{3\pi}{10}\right) + \frac{1}{6} \sin\left(\frac{4\pi}{10}\right) + \frac{1}{6} \sin\left(\frac{4\pi}{10}\right) + \frac{2}{3} \sin\left(\frac{5\pi}{10}\right) + \frac{1}{6} \sin\left(\frac{6\pi}{10}\right) + \frac{1}{6} \sin\left(\frac{6\pi}{10}\right) + \frac{2}{3} \sin\left(\frac{7\pi}{10}\right) + \frac{1}{6} \sin\left(\frac{8\pi}{10}\right) + \frac{1}{6} \sin\left(\frac{8\pi}{10}\right) + \frac{2}{3} \sin\left(\frac{9\pi}{10}\right) + \frac{1}{6} \sin(\pi) \right) = 0.636654$$

$$Q = 0.636654 \quad I = 0.636620$$

5- کوادراتور نیوتن کوتاه مرتبه‌ی m دارای مرتبه دقت حداقل یک است (به ازای $m = 2$). بنابراین هر کوادراتور نیوتن کوتاه مرتبه‌ی m به ازای توابع $f(x) = 1$ و $f(x) = x$ دقیق است، یعنی،

$$f(x) = 1$$

$$I = Q$$

$$I = b - a$$

$$Q = (b-a) \sum_{i=1}^m w_i \underbrace{f(x_i)}_1 = (b-a) \sum_{i=1}^m w_i$$

$$\left. \begin{array}{l} I = Q \\ I = b - a \\ Q = (b-a) \sum_{i=1}^m w_i \underbrace{f(x_i)}_1 = (b-a) \sum_{i=1}^m w_i \end{array} \right\} \Rightarrow \sum_{i=1}^m w_i = 1$$

$$\left. \begin{aligned} f(x) &= x \\ I &= Q \\ I &= \frac{b^2 - a^2}{2} \\ Q &= (b - a) \sum_{i=1}^m w_i \underbrace{f(x_i)}_{x_i} = (b - a) \sum_{i=1}^m w_i x_i \end{aligned} \right\} \Rightarrow \sum_{i=1}^m w_i x_i = \frac{a + b}{2}$$

موفق باشيد