

EKSTRAPOLACJA ITEROWANA RICHARDSONA

Do obliczenia pewnej wielkości stosuje się metodę numeryczną z parametrem h . Wynikiem jej działania jest $F(h)$. Wartością dokładną jest $F(0)$. Trudności obliczeniowe rosną, gdy h maleje.

Zakładamy, że znamy postać rozwinięcia ($p_1 < p_2 < p_3 \dots$)

$$F(h) = a_0 + a_1 h^{p_1} + a_2 h^{p_2} + a_3 h^{p_3} \dots$$

$F(0)$ ekstrapolujemy na podstawie kilku obliczonych wartości

$$F(h_0), F(q^{-1}h_0), F(q^{-2}h_0), F(q^{-3}h_0) \dots q > 1$$

Ekstrapolacja iterowana Richardsona pozwala na utworzenie ciągu funkcji $F_1(h), F_2(h), F_3(h), \dots$, którego n -ty wyraz ma rozwinięcie:

$$F_n(h) = a_0 + a_{n,n} h^{p_n} + a_{n,n+1} h^{p_{n+1}} + a_{n,n+2} h^{p_{n+2}} \dots$$

Sposób obliczeń: dana wartość początkowa h_0 i liczba $q>1$, stosuje się wzór rekurencyjny:

$$A_{m,0} = F(q^{-m} h_0), m = 0, 1, 2, \dots$$

$$A_{m,k} = A_{m,k-1} + \frac{A_{m,k-1} - A_{m-1,k-1}}{q^{p_k} - 1}, k = 1, 2, 3, \dots, F_n(h_0) = A_{n-1,n-1}, n = 2, 3, 4, \dots$$

Schemat obliczeń: $\Delta = A_{m,k-1} - A_{m-1,k-1}$

k	0		1
m		$\frac{\Delta}{q^{p_1} - 1}$	
0	$A_{0,0} = F(h_0)$		
1	$A_{1,0} = F(q^{-1}h_0)$	$+\frac{A_{1,0} - A_{0,0}}{q^{p_1} - 1} =$	$A_{1,1} = F_2(h_0)$
2	$A_{2,0} = F(q^{-2}h_0)$	$+\frac{A_{2,0} - A_{1,0}}{q^{p_1} - 1} =$	$A_{2,1} = F_2(q^{-1}h_0)$
3	$A_{3,0} = F(q^{-3}h_0)$	$+\frac{A_{3,0} - A_{2,0}}{q^{p_1} - 1} =$	$A_{3,1} = F_2(q^{-2}h_0)$

k	0		1		2		3
m		$\frac{\Delta}{q^{p_1} - 1}$		$\frac{\Delta}{q^{p_2} - 1}$		$\frac{\Delta}{q^{p_3} - 1}$	
0	$A_{0,0} = F(h_0)$						
1	$A_{1,0} = F(q^{-1}h_0)$	$+\frac{A_{1,0} - A_{0,0}}{q^{p_1} - 1} =$	$A_{1,1} = F_2(h_0)$				
2	$A_{2,0} = F(q^{-2}h_0)$	$+\frac{A_{2,0} - A_{1,0}}{q^{p_1} - 1} =$	$A_{2,1} = F_2(q^{-1}h_0)$	$+\frac{A_{2,1} - A_{1,1}}{q^{p_2} - 1} =$	$A_{2,2} = F_2(h_0)$		
3	$A_{3,0} = F(q^{-3}h_0)$	$+\frac{A_{3,0} - A_{2,0}}{q^{p_1} - 1} =$	$A_{3,1} = F_2(q^{-2}h_0)$	$+\frac{A_{3,1} - A_{2,1}}{q^{p_2} - 1} =$	$A_{3,2} = F_3(q^{-1}h_0)$	$+\frac{A_{3,2} - A_{2,2}}{q^{p_3} - 1} =$	$A_{3,3} = F_4(h_0)$

Zastosowanie do różniczkowania numerycznego

$$f(x_0 + h) = f(x_0) + hf'(x_0) + \frac{h^2}{2!} f''(x_0) + \frac{h^3}{3!} f^{(3)}(x_0) + \dots$$

Różnica progresywna

$$D_P(h) = \frac{f(x_0 + h) - f(x_0)}{h} = f'(x_0) + \frac{h}{2!} f''(x_0) + \frac{h^2}{3!} f^{(3)}(x_0) + \dots$$

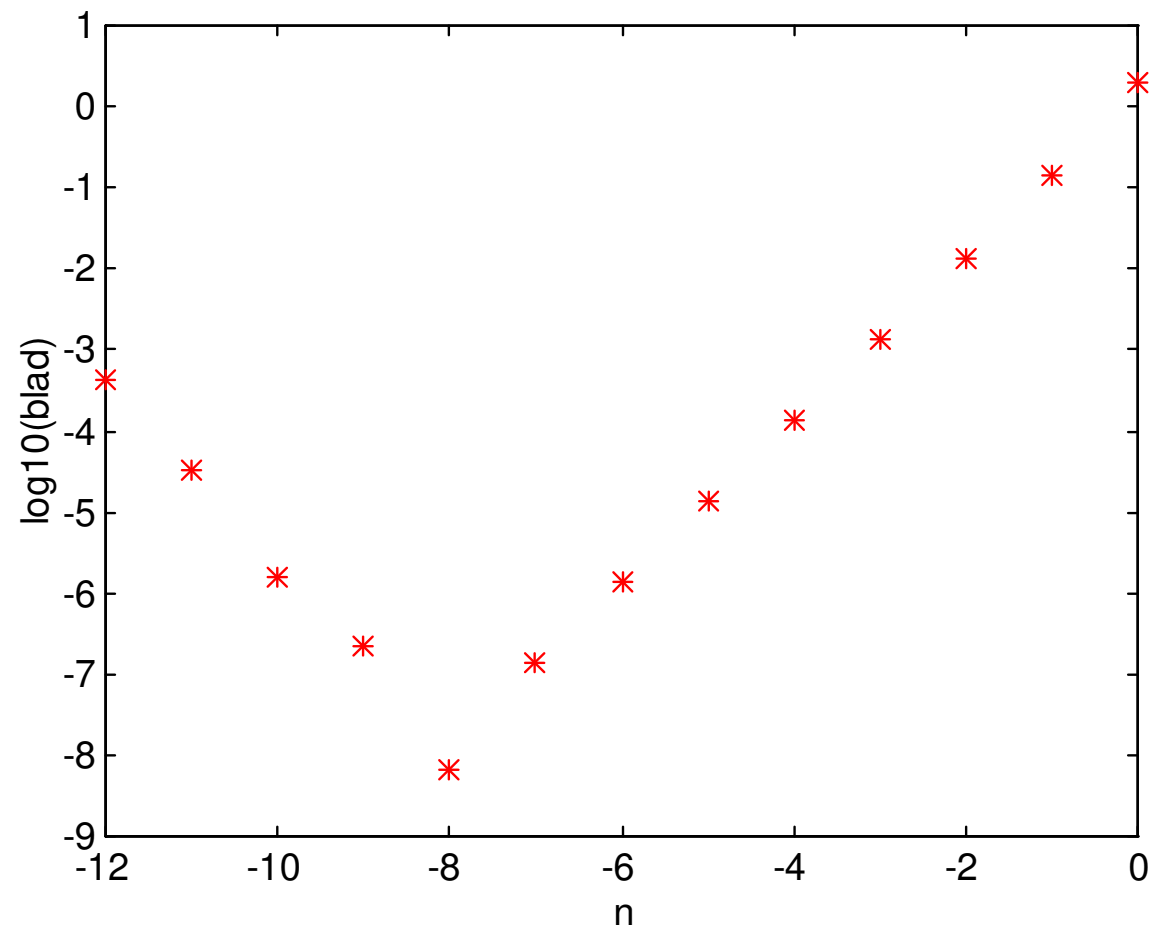
$$p_1 = 1, \quad p_2 = 2, \quad p_3 = 3, \quad \dots$$

Różnica centralna

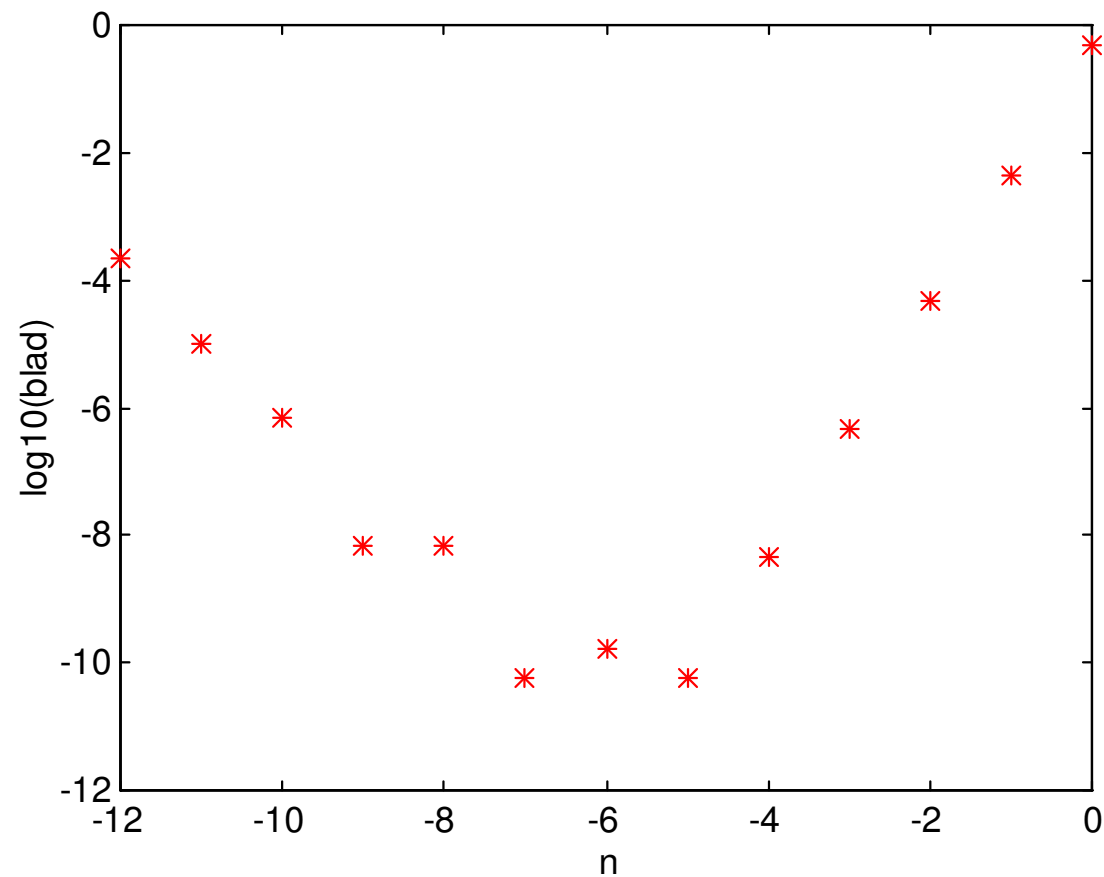
$$\begin{aligned} D_c(h) &= \frac{f(x_0 + h) - f(x_0 - h)}{2h} = \\ &= \frac{1}{2h} \left\{ \left(f(x_0) + hf'(x_0) + \frac{h^2}{2!} f''(x_0) + \frac{h^3}{3!} f^{(3)}(x_0) + \dots \right) - \right. \\ &\quad \left. - \left(f(x_0) - hf'(x_0) + \frac{h^2}{2!} f''(x_0) - \frac{h^3}{3!} f^{(3)}(x_0) + \dots \right) \right\} = \\ &= f'(x_0) + \frac{h^2}{3!} f^{(3)}(x_0) + \frac{h^4}{5!} f^{(5)}(x_0) + \dots \end{aligned}$$

$$p_1 = 2, \quad p_2 = 4, \quad p_3 = 6, \quad \dots$$

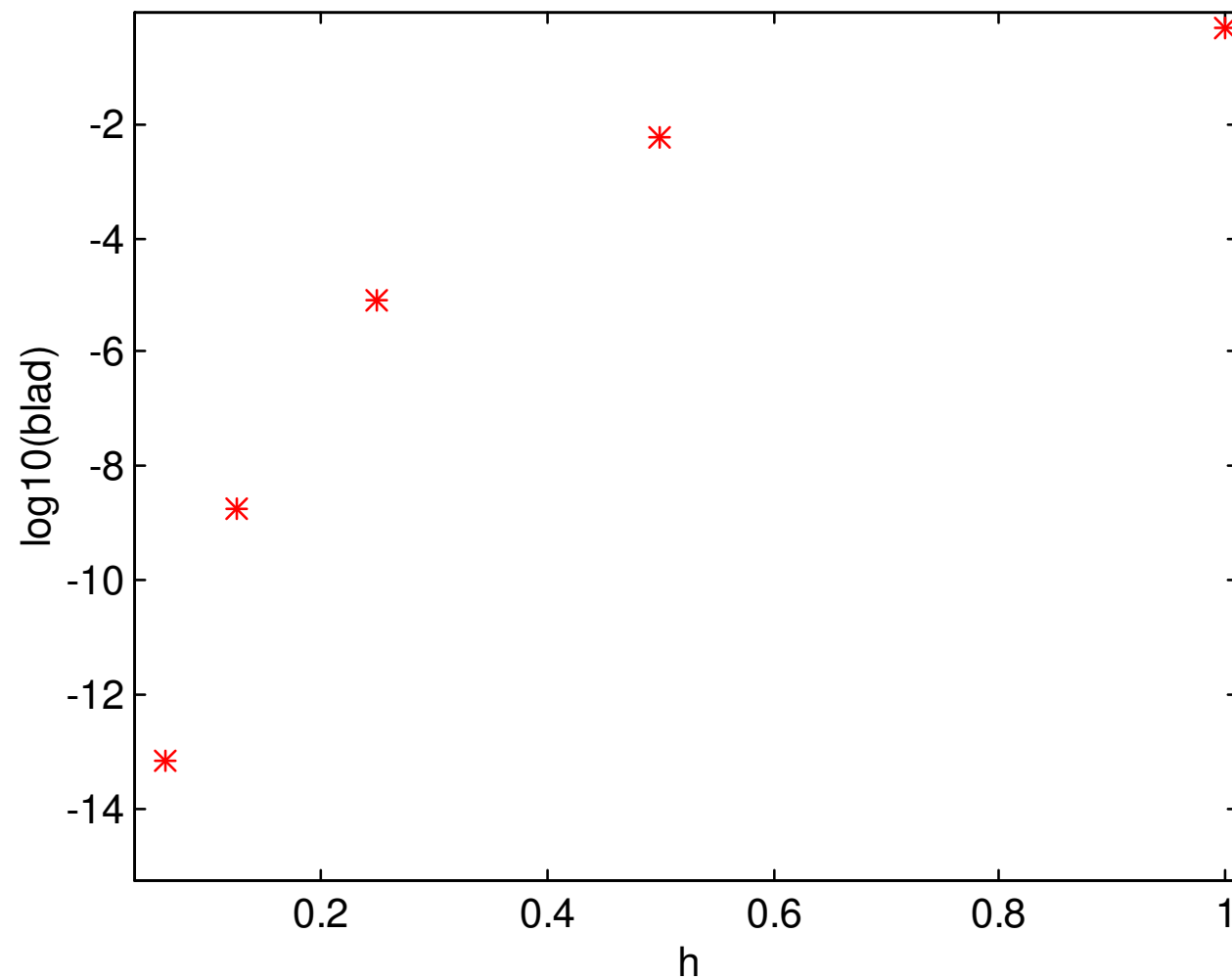
$$\left. \frac{d}{dx} e^x \right|_{x=1} = ? \quad \left. \frac{d}{dx} e^x \right|_{x=1} \approx \frac{e^{1+h} - e}{h} \quad h=10^{-n}$$



$$\left. \frac{d}{dx} e^x \right|_{x=1} \approx \frac{e^{1+h} - e^{1-h}}{2h} \quad h=10^{-n}$$



Z Ekstrapolacji Richardsona



$$f(x_0 + h) = f(x_0) + hf'(x_0) + \frac{h^2}{2!} f''(x_0) + \frac{h^3}{3!} f^{(3)}(x_0) + \dots$$

Wzór Taylora dostarcza także informacji o wyższych pochodnych funkcji $f(x)$ w punkcie x_0 . Dla obliczenia drugiej pochodnej należy we wzorze „pozbyć się” składnika zawierającego pierwszą pochodną. Na przykład tak: zastępując h przez $2h$ dostajemy

$$f(x_0 + 2h) = f(x_0) + 2hf'(x_0) + \frac{4h^2}{2!} f''(x_0) + \frac{8h^3}{3!} f^{(3)}(x_0) + \dots$$

Odjąć:

$$2f(x_0 + h) = 2f(x_0) + 2hf'(x_0) + 2\frac{h^2}{2!} f''(x_0) + 2\frac{h^3}{3!} f^{(3)}(x_0) + \dots$$

daje

$$f(x_0 + 2h) - 2f(x_0 + h) = -f(x_0) + h^2 f''(x_0) + 6\frac{h^3}{3!} f^{(3)}(x_0) + \dots$$

czyli:

$$D_{2P}(h) := \frac{f(x_0 + 2h) - 2f(x_0 + h) + f(x_0)}{h^2} = f''(x_0) + 6\frac{h}{3!} f^{(3)}(x_0) +$$

...

Wyrażenie to, zwane różnicą progresywną drugiego rzędu jest przybliżeniem drugiej pochodnej funkcji $f(x)$ w punkcie x_0 , obarczonym błędem metody proporcjonalnym do h .

Dokładniejsze wzory przybliżające pochodną

Powróćmy do wzoru przybliżającego pochodną w punkcie x_0 różnicą progresywną. Wynika z niego:

$$f'(x_0) = \frac{f(x_0+h)-f(x_0)}{h} - \frac{h}{2!}f''(x_0) - \frac{h^2}{3!}f^{(3)}(x_0) - \dots$$

Z kolei

$$\frac{h}{2}f''(x_0) = \frac{f(x_0+2h)-2f(x_0+h)+f(x_0)}{2h} - 3\frac{h^2}{3!}f^{(3)}(x_0) - \dots,$$

co daje:

$$f'(x_0) = \frac{f(x_0+h)-f(x_0)}{h} - \frac{f(x_0+2h)-2f(x_0+h)+f(x_0)}{2h} - 4\frac{h^2}{3!}f^{(3)}(x_0) - \dots$$

Tak więc przybliżenie pierwszej pochodnej $f'(x_0)$ przez

$$D_{P+}(h) = \frac{-f(x_0+2h) + 4f(x_0+h) - 3f(x_0)}{2h}$$

jest obarczone błędem metody proporcjonalnym do h^2 . Wykorzystanie drugiej pochodnej we wzorze Taylora, a więc i większej liczby wartości funkcji pozwoliło na zmniejszenie błędu metody z proporcjonalnego do h do proporcjonalnego do h^2 .

Podobny sposób postępowania można zastosować do wyprowadzenia dokładniejszych wersji wzoru z różnicą wsteczną i centralną. Ten ostatni ma postać

$$D_{C+}(h) = \frac{-f(x_0+2h) + 8f(x_0+h) - 8f(x_0-h) + f(x_0-2h)}{12h}$$

i jest obarczony błędem metody proporcjonalnym do h^4 .

Całkowanie numeryczne

Kwadratura:
$$\int_a^b f(x) dx = \sum_{k=0}^n A_k f(x_k)$$

KWADRATURY NEWTONA-COTESA

**uzyskane przez interpolację wielomianem z węzłami
równoodległymi**

$$x_i = a + ih, \quad i = 0, \dots, n, \quad h = \frac{b-a}{n}$$

$$\int_a^b f(x) dx \approx \int_a^b P_n(x) dx = \frac{b-a}{nS} \sum_{i=0}^n \sigma_i f_i, \quad f_i = f(x_i) = P_n(x_i)$$

n	σ_i	ns	błąd	nazwa
1	1 1	2	$h^3 \frac{1}{12} f^{(2)}(\xi)$	wzór trapezów
2	1 4 1	6	$h^5 \frac{1}{90} f^{(4)}(\xi)$	wzór Simpsona
3	1 3 3 1	8	$h^5 \frac{3}{80} f^{(4)}(\xi)$	wzór "trzech ósmych"
4	7 32 12 32 7	90	$h^7 \frac{8}{945} f^{(6)}(\xi)$	wzór Milne'a
5	19 75 50 50 75 19	288	$h^7 \frac{275}{12096} f^{(6)}(\xi)$	-
6	41 216 27 272 27 216 41	840	$h^9 \frac{9}{1400} f^{(8)}(\xi)$	wzór Weddle'a
h- długość przedziału, ξ - punkt pośredni				

Obliczenie współczynników kwadratur Newtona-Cotesa:

Dane są węzły x_0, x_1, \dots, x_n . Chcemy, by kwadratura całkowała dokładnie (na przedziale $[-1, 1]$) stałą:

$$w_0 x_0^0 + w_1 x_1^0 + \dots + w_n x_n^0 = \int_{-1}^1 x^0 dx = \left[\frac{x^1}{1} \right]_{-1}^1 = \frac{1 - (-1)}{1}$$

oraz funkcje x, x^2, \dots, x^n :

$$w_0 x_0^1 + w_1 x_1^1 + \dots + w_n x_n^1 = \int_{-1}^1 x^1 dx = \left[\frac{x^2}{2} \right]_{-1}^1 = \frac{1^2 - (-1)^2}{2}$$

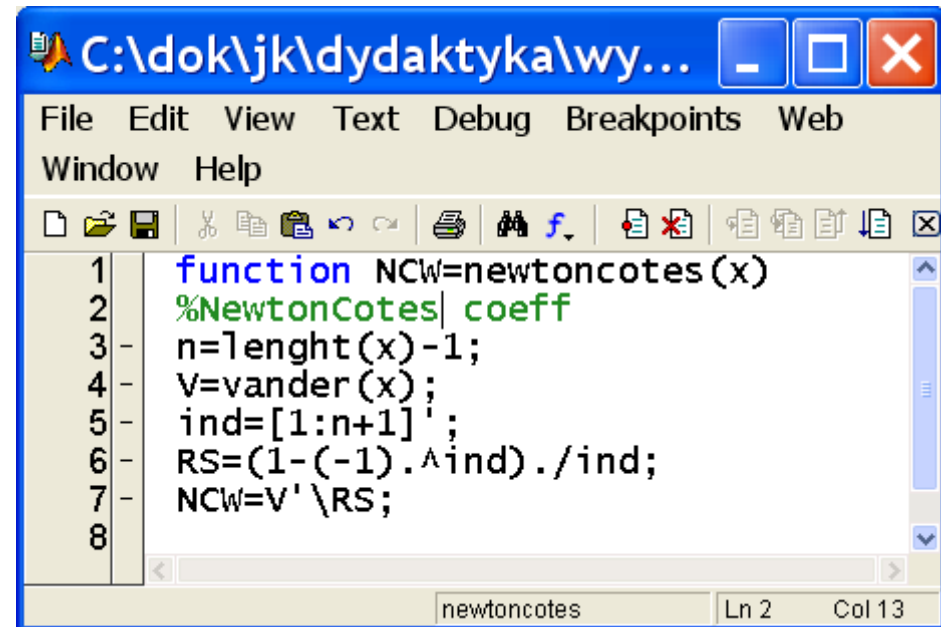
.....

$$w_0 x_0^n + w_1 x_1^n + \dots + w_n x_n^n = \int_{-1}^1 x^n dx = \left[\frac{x^{n+1}}{n+1} \right]_{-1}^1 = \frac{1 - (-1)^{n+1}}{n+1}$$

W postaci macierzowej:

$$\begin{bmatrix} x_0^0 & x_1^0 & \cdots & x_n^0 \\ x_0^1 & x_1^1 & \cdots & x_1^1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ x_0^n & x_1^n & \cdots & x_n^n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} w_0 \\ w_1 \\ \vdots \\ w_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1 - (-1)}{1} \\ \frac{1 - (-1)^2}{2} \\ \vdots \\ \frac{1 - (-1)^{n+1}}{n+1} \end{bmatrix}$$

transponowana macierz Vandermode'a



The screenshot shows a MATLAB script editor window with the following code:

```

1 function NCW=newtoncotes(x)
2 %NewtonCotes coeff
3 n=length(x)-1;
4 V=vander(x);
5 ind=[1:n+1]';
6 RS=(1-(-1).^ind)./ind;
7 NCW=V'\RS;
8

```

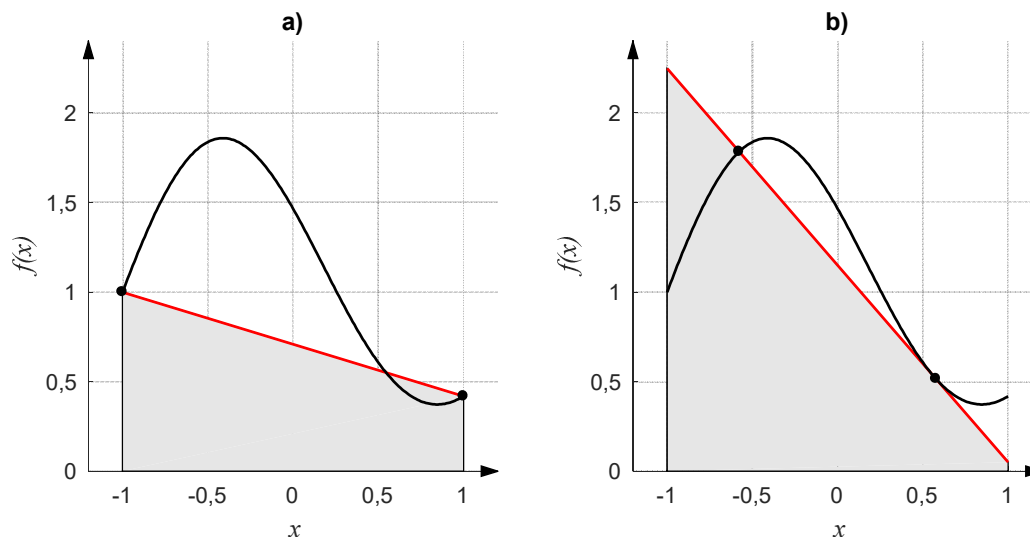
The window title is "C:\dok\jk\dydaktyka\wy...". The status bar at the bottom indicates "newtoncotes", "Ln 2", and "Col 13".

Kwadratura Newtona-Cotes'a o $n+1$ węzłach obliczy dokładnie całkę wielomianu stopnia n . Można zmienić układ węzłów, tak by zwiększyć stopień wielomianu całkowanego dokładnie przez kwadraturę korzystającą z n węzłów.

Kwadratury Gaussa pozwalają na dokładne całkowanie wielomianów stopnia do $2n-1$ przy n węzłach:

Np. Dla 2 węzłów: $T = w_0 f(x_0) + w_1 f(x_1)$ mamy 4 parametry

$$\begin{bmatrix} x_0^0 & x_1^0 \\ x_0^1 & x_1^1 \\ x_0^2 & x_1^2 \\ x_0^3 & x_1^3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} w_0 \\ w_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \\ 2/3 \\ 0 \end{bmatrix} \text{ co daje } \begin{bmatrix} w_0 \\ w_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad x_0 = -\sqrt{\frac{1}{3}}, \quad x_1 = \sqrt{\frac{1}{3}} \quad T = f\left(-\sqrt{\frac{1}{3}}\right) + f\left(\sqrt{\frac{1}{3}}\right)$$



Kwadratury złożone $x_i = a + ih, \quad i = 0, \dots, n, \quad h = \frac{b-a}{n}$

Wzór prostokątów $\int_a^b f(x) dx \approx h \sum_{i=0}^{n-1} f\left(x_i + \frac{h}{2}\right) = R(h)$

Wzór trapezów $\int_a^b f(x) dx \approx \frac{h}{2} \sum_{i=0}^{n-1} [f(x_i) + f(x_{i+1})] = T(h)$

$$T(h) = h \left[\frac{f(a)}{2} + f(a+h) + \dots + f(b-h) + \frac{f(b)}{2} \right]$$

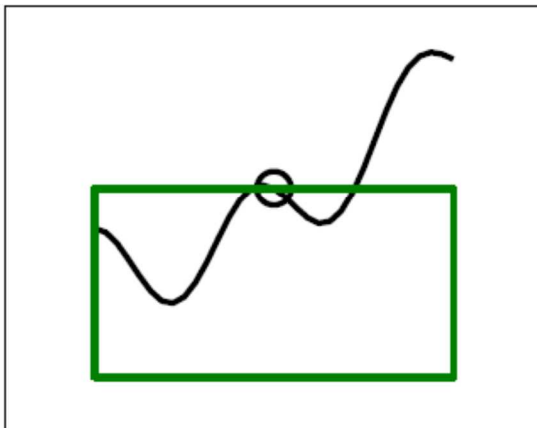
Oszacowanie błędu obcięcia:

$$\left| \int_a^b f(x) dx - R(h) \right| \leq \frac{1}{24} (b-a) h^2 |f''(\xi)|$$
$$\left| \int_a^b f(x) dx - T(h) \right| \leq \frac{1}{12} (b-a) h^2 |f''(\xi)|$$

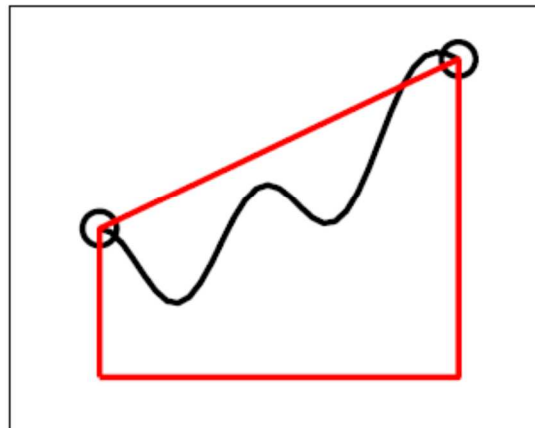
$$T(h) = \int_a^b f(x) dx + a_1 h^2 + a_2 h^4 + a_3 h^6 + \dots$$

Metoda Romberga=
=złożona kwadratura trapezów+ekstrapolacja Richardsona
 $q=2, \quad p_i=2i$

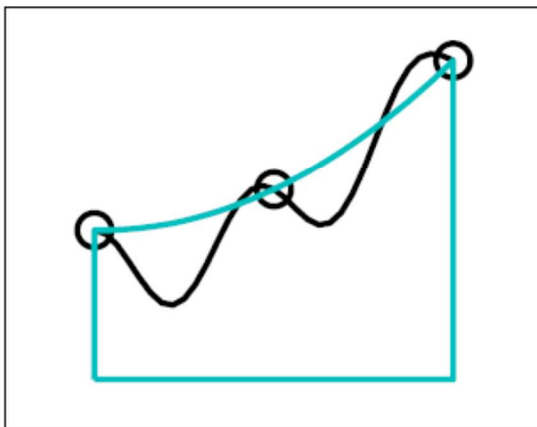
Midpoint rule



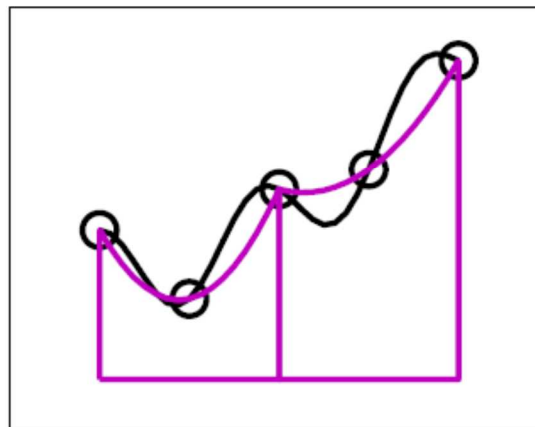
Trapezoid rule



Simpson's rule



Composite Simpson's rule



Kwadratury adaptacyjne

