Отчёт по проекту

Мокрий Юрий, 141

Ноябрь 2016

1 Модуль интегрирования

Реализация модуля находится в integral.py. Реализован метод Симпсона. Модуль тестирования - $test_integral.py$.

1.1 Метод Симпсона

Метод численного интегрирования с четвёртым порядком погрешности. Формула Симпсона:

$$I_s = \frac{(b-a)}{6}(f(a) + 4f(\frac{a+b}{2}) + f(b))$$

Составная формула Симпсона:

$$I_s = \sum_{i=1}^{n-1} \frac{(a_{i+1} - a_i)}{6} (f(a_i) + 4f(\frac{a_i + a_{i+1}}{2}) + f(a_{i+1}))$$

Аналитическе выведенные оценки погрешности:

Для простой формулы:
$$|E| <= \frac{(b-a)^5}{2880} ||f^{(4)}||$$

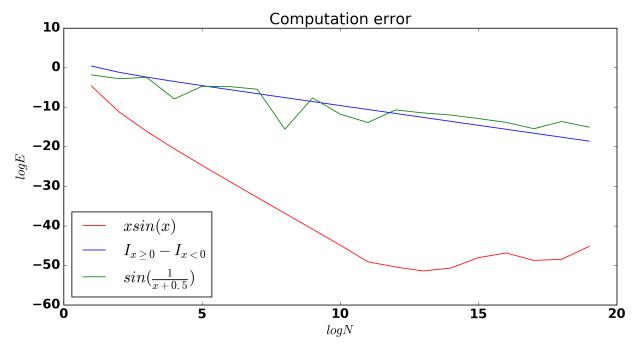
Для составной: $|E| <= \frac{\tau_{max}^4}{2880}(b-a)||f^{(4)}||$

В моей реализации используются равномерные сетки, поэтому $au_{max} = rac{b-a}{N-1},$ где N - размер сетки.

1.2 Тестирование

Тестирование велось на трёх функциях на отрезке [-1;+1], сетки брались размеров 2^n :

- Бесконечно дифференцируемая функция: $f_1(x) = x sin(x)$
- \bullet Разрывная функция
(функция Хевисайда): $f_2(x) = I_{x \geq 0} I_{x < 0}$
- Осциллирующая функция: $f_3(x) = sin(\frac{1}{x+0.5}), f_3(-0.5) = 0$

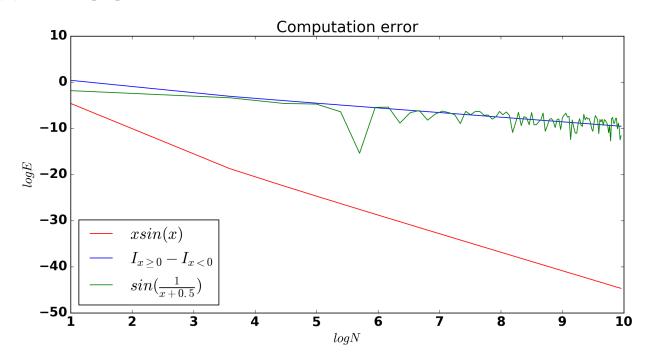


Основание логарифма - 2.

Как видно из графика метод хорошо работает для гладкой функции и не очень хорошо работает для разрывной функции и не работает для осциллирующей.

По графику красной кривой видно, что она до $logN\approx 10$ - прямая с наклоном -4, что как раз и показывает, что это метод с 4-ым порядком погрешности. При $logN=1, logE\approx 4.5833$. Тогда константа в оценке погрешности будет примерно равна $e^{4.58333}/2^4\approx 0.0026$. Аналитически выведенная верхняя оценка константы: $2*||f_1^{(4)}||/2880=2*4/2880\approx 0.0028$.

Добавил, график с сеткой от 2 до 1000 с шагом 10.



2 Модуль решений СЛАУ

2.1 Метод Гаусса

Это прямой метод - находит точное решение системы алгебраических уравнений. Кол-во операций - $O(n^3)$. Приводит матрицу к верхнетреугольному виду с единицами на главной диагонали с помощью вычитаний строк из друг-друга и делению их на какой-то число. Алгоритм корректен, т.к. это линейные преобразования.

2.2 Тестирование

Тестирование производилось на трёх матрицах:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2.0001 & 3.999 & 6 \\ 15 & 3 & 6 \end{bmatrix}, B = \begin{bmatrix} 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{3} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{3} & \frac{1}{4} \\ \frac{1}{3} & \frac{1}{4} & \frac{1}{5} \end{bmatrix}, C = \begin{bmatrix} 10^6 & 2 \\ 10^{13} & 2 \end{bmatrix}$$

В качестве вектора ответов бралось (1,2,3) (для C - (1,2)).

Результаты:

Вектора ответов:

(0.07751938, 0.00775194, 0.30232558),

(27, -192, 210),

(1.00000010e - 13, 4.99999950e - 01)

Определители: 0.0387, 0.000462962963, -1.9999998e + 13

Нормы: 24.0, 1.83333333333, 10000000000002

Числа обусловленности: 72557.9534884, 748.0, 5.000001e + 12

Невязка: 2.22044604925e-16, 1.00485917356e-14, 0.0- т.к. метод точный, погрешность только в вычислениях.

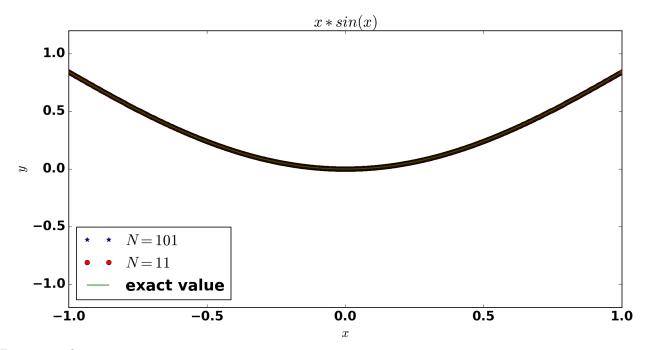
3 Модуль интерполяции

Здесь реализован кубический сплайн с дефектом 1 и нулевыми третьими производноми на концах отрезка.

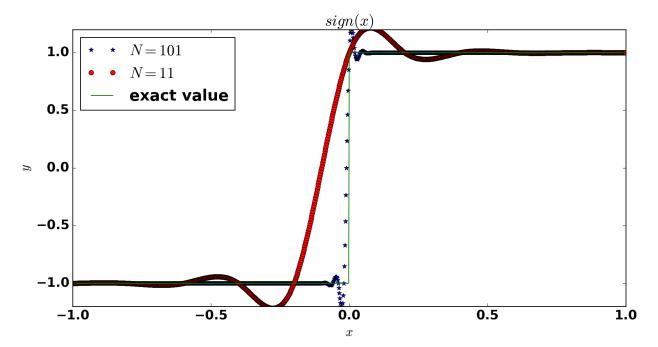
3.1 Тестирование

Тестирование проводилось на тех же функциях, что и интегрирование, на отрезке от -1 до 1. Размеры сеток - 11 и 101 точка.

Первая функция:



Вторая функция:



Третья функция:

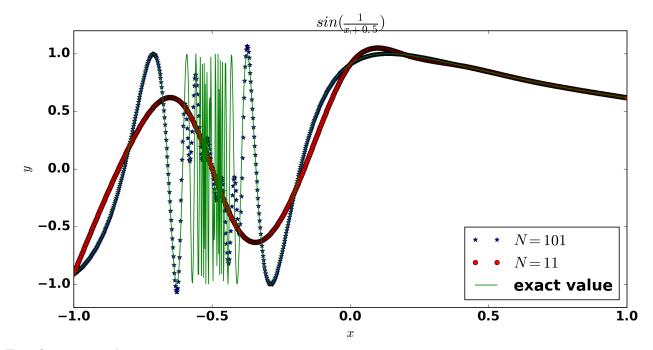


График ошибок:

