Contents

■ Projection 함수 정의

```
clc;
clear;
close all;
% 주어진 함수 정의
f = @(x) (2*x).*sin(2*pi * x) + 3;
f = @(x) \sin(pi*x)
% error 값 생성
n_values = [4, 8, 16, 32, 64]; % n 값을 다양하게 설정
error_values = zeros(size(n_values));
for k = 1:length(n_values)
   n = n_values(k); % 행 및 열의 개수
   x = linspace(0, 1, n);
   % Projection 계산
   projected_function = 12\_projection_1D(x, f);
   % error 계산
   error = 0;
    for i = 1:n-1
       exact_integral = integral(@(x) abs(f(x) - projected_function(i)), x(i), x(i + 1)); % 두 함수의 차의 절댓값을 적분하여 에러를 계산
       error = error + exact_integral; % 에러를 누적
   end
   error_values(k) = error; % 누적된 에러를 저장
   % 결과 플롯
   x_values = linspace(0, 1, 1000); % 더 많은 점으로 그래프를 그리기 위해
   figure;
   plot(x_values, f(x_values), 'b', 'LineWidth', 2); hold on;
   plot(x, projected_function, 'r--', 'LineWidth', 2);
   legend('Original Function', 'Projected Function', 'Location', 'best');
   xlabel('x');
   ylabel('f(x)');
    title(['Projection and Original of function, n = ', num2str(n)]);
   grid on;
   hold off;
end
% error plot
figure;
loglog(n_values, error_values, '-o', 'LineWidth', 2);
xlabel('n');
ylabel('Error');
title('Convergence Error');
grid on;
% error rate
rate = -(log(error_values(2:end) ) - log(error_values(1:end-1))) / log(2);
disp('error rate');
disp(rate)
```

Projection 함수 정의

```
function [projected_function] = I2_projection_1D(x, f)
n = length(x);
h = x(2) - x(1);

% loadVector를 계산(GQ).
loadVector = zeros(n, 1);
for i = 1:n-1
intervalLength = x(i + 1) - x(i);
```

```
nGQ = 4; % 가우스 적분의 점의 개수
approx_values = GQIntegral1D(f, x(i), x(i+1), nGQ, 10);
loadVector(i) = loadVector(i) + approx_values/2;
loadVector(i + 1) = loadVector(i + 1) + approx_values/2;
end

% local_M 행렬 생성
local_M = [h/3, h/6; h/6, h/3];
% M_matrix
M = sparse(n, n);
for i = 1:n-1
    M(i:i+1, i:i+1) = M(i:i+1, i:i+1) + local_M:
end

x_solution = M W loadVector;
projected_function = x_solution;
end
```

```
f =
다음 값을 갖는 function_handle:
@(x)sin(pi*x)

error rate
0.9426 1.0150 1.0131 1.0076
```











