数值計算試験問題

2021/12/17 実施

2022/12/16 予行演習実施

cc by Shigeto R. Nishitani 2021-2

2022/12/16 予行演習:以下の問いに答えよ. 答案はpdfとipynb形式でLUNAのd12へ全員が個別に提出 せよ. pdfは2pageを一枚に集約して作成すること.

1簡単な行列計算(25点)

次のデータにフィットした二次関数を求める

```
import numpy as np

xdata = np.array([1,2,3,4])
ydata = np.array([1,2,5,11])
```

最小二乗法の正規方程式(normal equations)から求められるデザイン行列Aは、 \$\$ A=\left(\begin {array}{ccc} 1. & 1. & 1.\

- 1. & 2. & 4.\
- 2, & 3, & 9, \
- 3. & 4. & 16. \end {array} \right) \$\$ となる、 $A^T A$ の逆行列から

$$a = (A^T A)^{-1} A^T y$$

により最適パラメータaを求め、データと同時に plot せよ.

```
In [1]: %matplotlib inline
         import numpy as no
         import matplotlib.pyplot as plt
         from pprint import pprint
         import scipy.linalg as linalg
         xdata=np.array([1,2,3,4])
         ydata=np.array([1,2,5,11])
         def f(x, a0, a1, a2):
           return a0 + a1*x + a2*x**2
         def ff(x,i):
           return x**i
         Av = np.zeros([4,3])
         for i in range(0,3):
           for i in range(0,4):
             Av[j][i]=ff(xdata[j],i)
         print(Av)
```

```
Ai = linalg.inv(np.dot(np.transpose(Av),Av))
b = np.dot(np.transpose(Av),ydata)
params = np.dot(Ai,b)
print(params)
plt.plot(xdata,ydata, 'o', color='r')

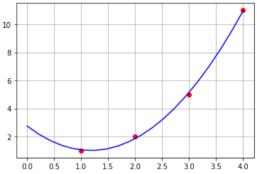
x =np.linspace(0,4,20)
y = f(x,params[0],params[1],params[2])
plt.plot(x,y, color='b')

plt.grid()
plt.show()
```

/Users/bob/opt/anaconda3/lib/python3.8/site-packages/scipy/ $_$ init $_$.py:146: UserWarning: A NumPy version >=1.16.5 and <1.23.0 is required for this version of SciPy (detected version 1.2 3.4

warnings.warn(f"A NumPy version >={np_minversion} and <{np_maxversion}"</pre>

```
[[ 1. 1. 1.]
[ 1. 2. 4.]
[ 1. 3. 9.]
[ 1. 4. 16.]]
[ 2.75 -2.95 1.25]
```



2ニュートンの差分商補間(25点)

2を底とする対数関数 $(\log[2](x))$ のx=2における値F(2.0)をニュートンの差分商補間を用いて求める。 ニュートンの内挿公式は、

である.ここで f_i | は次のような関数を意味していて,

$$egin{array}{lcl} f_1 ig\lfloor x_0, x_1 ig
floor & rac{g_1 - g_0}{x_1 - x_0} \ f_2 ig\lfloor x_0, x_1, x_2 ig
floor & rac{f_1 ig\lfloor x_1, x_2 ig
floor - f_1 ig\lfloor x_0, x_1 ig
floor}{x_2 - x_0} \ & dots \ f_n ig\lfloor x_0, x_1, \cdots, x_n ig
floor & rac{f_{n-1} ig\lfloor x_1, x_2 \cdots, x_n ig
floor - f_{n-1} ig\lfloor x_0, x_1, \cdots, x_{n-1} ig
floor}{x_n - x_0} \end{array}$$

差分商と呼ばれる。 $x_k=1.4,1.8,2.2,2.6$ をそれぞれ選ぶと、差分商補間のそれぞれの項は以下の通りとなる。

k	x_k	$y_k=F_0(x_k)$	$f_1\lfloor x_k, x_{k+1} floor$	$f_2 \lfloor x_k, x_{k+1}, x_{k+2} \rfloor$	$f_3\lfloor x_k,x_{k+1},x_{k+2},x_{k+3}\rfloor$
0	1.4	0.4854268272			
			0.906425198		
1	1.8	0.8479969066		[XXX]	
			0.723766544		0.0639712067
2	2.2	1.137503524		-0.1515578700	
			0.602520248		
3	2.6	1.378511623			

それぞれの項は、例えば、

$$f_1\lfloor x_0, x_1\rfloor = \frac{0.8479969066 - 0.4854268272}{1.8 - 1.4} = 0.906425198$$

で求められる。ニュートンの差分商の一次多項式の値はx=2.0で

$$F(x) = F_0(1.4) + (x - x_0)f_1[x_0, x_1]$$
 (1)

$$= 0.4854268272 + (2.0 - 1.4) \times 0.906425198 \tag{2}$$

$$= 1.029281946 \tag{3}$$

となる.

(1) 差分商補間の表中の開いている箇所[XXX]を埋めよ.

(2) ニュートンの二次多項式

$$F(x) = F(x_0) + (x - x_0)f_1|x_0, x_1| + (x - x_0)(x - x_1)f_2|x_0, x_1, x_2|$$

の値を求めよ.

(3) ニュートンの三次多項式の値を求めよ

(E.クライツィグ著「数値解析」(培風館,2003), p.31, 例4改)

(1)

-0.22832331749999996

(2)

1.029281946

1.00188314784

(3)

1.0003478388792002

3 数值積分(25点)

$$\int_{1}^{2} \frac{1}{x} dx = \log 2$$

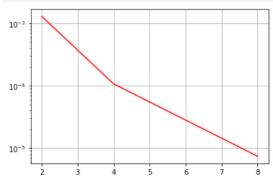
の近似値をシンプソンの公式で求めよ。区間を2,4,8,16等分して片対数プロットで収束の様子を示せ、ただし $\log_e(2)=0.6931471805599453$ である。

「大学教養数学」, 児玉鹿三,技研社 1963, p.172.

```
In [3]: import numpy as np print(np.log(2))
```

0.6931471805599453

```
In [4]: def func(x):
          return 1.0/x
        def simpson(N):
          x0. xn = 1.0. 2.0
           M = int(N/2)
          h = (xn-x0)/N
           Seven, Sodd = 0.0, 0.0
           for i in range(1, 2*M, 2): #rangeの終わりに注意
            xi = x0 + i*h
            Sodd += func(xi)
           print("{0}".format(i))
           for i in range(2, 2*M, 2):
             xi = x0 + i*h
             Seven += func(xi)
            print("{0}".format(i))
           return h*(func(x0)+4*Sodd+2*Seven+func(xn))/3
```

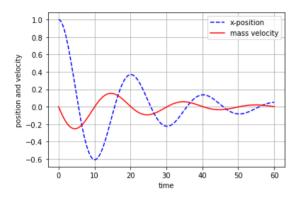


4 スムースな静止(25点)

バネと質点(mass)の運動において、地面から摩擦力(friction)が速度(velocity)に比例して働いているとする。以下のコードに「速度に比例する時間に依存しない一定の摩擦項」を加えると、質点が減衰(damping)する様子が図の通り再現される。

- 1. friction=0.1でこの図を作成せよ
- 2. さらに、質点が原点を超えることなくできるだけ早く減衰するにはfrictionはどの程度の値が最適か、小数点以下一桁程度で答えよ(厳密に導かなくていいよ)。
- 3. 摩擦力と質点の振る舞いを定性的に解説せよ.

これは、ロボットアームなどの静止をダンパー制御するときの振る舞いとなる。

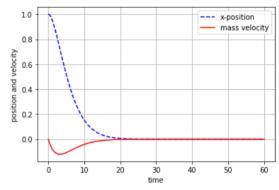


import matplotlib.pyplot as plt

```
def my_plot(xx, vv, tt):
   plt.plot(tt, xx, color = 'b', linestyle='--', label="x-position")
   plt.plot(tt, vv, color = 'r', label="mass velocity")
   plt.legend()
   plt.xlabel('time')
   plt.ylabel('position and velocity')
   plt.grid()
   plt.show()
def euler3(x0,v0):
 v1 = v0 + (-k * x0) * dt
 x1 = x0 + v0 * dt
 return [x1, v1]
friction = 0.1
t, dt, k=0.0, 0.01, 0.1
tt,xx,vv=[0.0],[1.0],[0.0]
for i in range(0,6000):
 t += dt
 x, v = euler3(xx[-1], vv[-1])
 tt.append(t)
 xx.append(x)
 vv.append(v)
my_plot(xx, vv, tt)
```

In [6]: import matplotlib.pyplot as plt

```
def my_plot(xx, vv, tt):
  plt.plot(tt, xx, color = 'b', linestyle='--', label="x-position")
  plt.plot(tt, vv, color = 'r', label="mass velocity")
  plt.legend()
  plt.xlabel('time')
  plt.ylabel('position and velocity')
  plt.grid()
 plt.show()
def euler3(x0,v0):
v1 = v0 + (-k * x0 - friction*v0) * dt
x1 = x0 + v0 * dt
return [x1, v1]
friction = 0.6
t. dt. k=0.0, 0.01, 0.1
tt,xx,vv=[0.0],[1.0],[0.0]
for i in range(0,6000):
t += dt
x, v = euler3(xx[-1],vv[-1])
tt.append(t)
xx.append(x)
vv.append(v)
my_plot(xx, vv, tt)
```



In []: |