## 第一周作业报告

## 佐藤拓未 20300186002

## 第一问

利用 MATLAB 绘制  $f(x) = \frac{1-\cos(x)}{x^2}$  在  $x \to 0^+$  时的图像,具体图像如下:

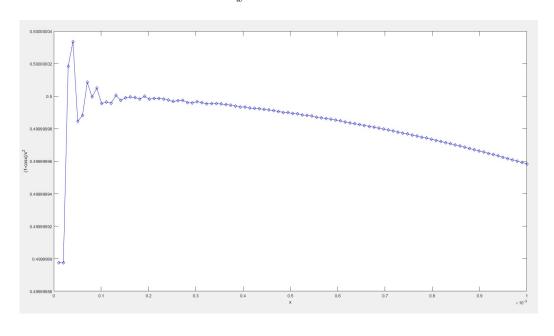


图 1: 在 MATLAB 中绘制出的函数图像

上图是 f 在 (0.001) 上 100 个等距节点上采样的函数值所得到的折线图像。但是可以知道  $\lim_{x\to 0} \frac{1-\cos(x)}{x^2} = \frac{1}{2}$ 。

## 第二问

由递推公式  $u_{n+2} - 3u_{n+1} + 2u_n = 0$ ,以及  $u_{100} = u_{99} = 0.1$  可以知道, $\forall n: u_n = 0.1$ 。

在 MATLAB 中, 考虑扰动  $\epsilon = 0.00001$ , 并令  $v_{99} = u_{99} + \epsilon$  以及  $w_{99} = u_{99} - \epsilon$  考虑反向递推,具体图像如下图所示:

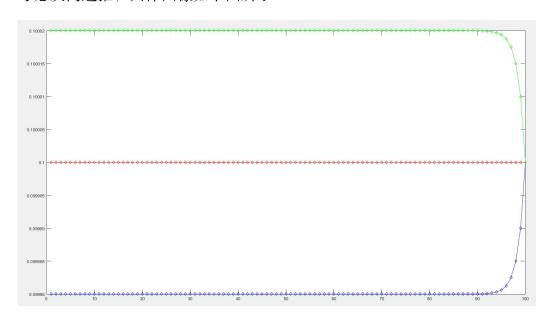


图 2: 在 MATLAB 中绘制出的三个数列的对比

上图横坐标为数列下标,绿色对应于  $\{v_n\}_{n=1}^{100}$ ,蓝色对应于于  $\{w_n\}_{n=1}^{100}$ ,红色是恒为 0.1 的数列。

可以发现最终  $v_1 \approx 0.10002$ , 也有  $w_1 \approx 0.09998$ , 以及它们与  $u_1$  的误差:

$$\beta_v = \frac{|v_1 - u_1|}{|u_1|} = 0.0002$$

$$\beta_w = \frac{|w_1 - u_1|}{|u_1|} = 0.0002$$

由于对  $u_{99}$  进行了扰动,因此通过反向迭代最终对  $u_1$  也产生了扰动,但总的来说其误差稳定。