

## Analiza błędów

|
a
−
a
¯


|

⩽



1
2


⋅

B

−
p


−
a
¯
 ma *p* cyfr dokładnych.

Cyfry znaczące – cyfry dokładne, przed którymi były zera.

### Precyzja arytmetyki

u
=



1
2



⋅

2

−
t




, *t* – liczba bitów mantysy

|
r
d
(
x
)
−
x
|

⩽

2

−
t
−
1


⋅

c

2

## Twierdzenie 1

dla 



|

α

j


|

⩽
u
,

|

p

j


|

=
1
:

∏

j
=
1


n



(
1
+

α

j


)

p

j


=
1
+

θ

n


,

|

θ

n


|

⩽



n
u


1
−
n
u



, *nu* < 1

### Twierdzenie

dla 



|

α

j


|
<
u
:

∏

j
=
1


n



(
1
+

α

j


)
=
1
+

η

n


,

n
u
⩽
0.01
,

|

η

n


|

⩽
1.01
n
u

## Uwarunkowanie zadania

### Wskaźnik uwarunkowania

*C*<sub>*f*</sub>(*x*) = 






|
x

f
′


(
x
)


|


|
f
(
x
)


|



 – obliczanie funkcji *f* w punkcie *x*

## Równania nieliniowe

Błąd w metodzie Newtona:

ϵ

n
+
1


=



1
2



F
″


(

η

n


)

ϵ

n


2

gdy pierwiastek 1 krotny, *η*<sub>*n*</sub> ∈ (α, *x*<sub>*n*</sub>)

## Reguła Falsi

to samo co siecznych, ale zawsze wybieramy *x*<sub>*n*</sub> i *x*<sub>*n*</sub>′ tak aby *f*(*x*<sub>*n*</sub>) · *f*(*x*<sub>*n*</sub>′) < 0

### Schemat Hornera

obliczania *p*(*x*), *p*′(*x*), *p*′′(*x*), *p*′′′(*x*)

*p*(*x*) = *a*<sub>*n*</sub>

*p*′(*x*) = *p*′′(*x*) = *p*′′′(*x*) = 0

Dla *k* = *n* − 1, . . . , 0

*p*′′′(*x*) = 3 · *p*′′(*x*) + *x* · *p*′′′(*x*)

*p*′′(*x*) = 2 · *p*′(*x*) + *x* · *p*′′(*x*)

*p*′(*x*) = *p*(*x*) + *x**p*′(*x*)

*p*(*x*) = *a*<sub>*k*</sub> + *x* · *p*(*x*)

Wynik: *p*(*x*), *p*′(*x*), *p*′′(*x*), *p*′′′(*x*)

## Interpolacja

### Postać barycentryczna

L

n


(
x
)
=



∑

k
=
0


n





σ

k




x
−

x

k



⋅

y

k




∑

k
=
0


n





σ

k




x
−

x

k





,

σ

k


=



∏

j
=
0
,
j
≠
k



n





1


x

k


−

x

j

### Ilorazy różnicowe

f
[

x

0


,

x

1


,
.
.
.
,

x

n
+
1


]
=



1


(
n
+
1
)
!


f

(
n
+
1
)


(
ξ
)

### Reszta interpolacji

f
(
x
)
−

L

n


(
x
)
=
f
[
x
,

x

0


,
.
.
.
,

x

n


]

p

n
+
1


(
x
)
=



1


(
n
+
1
)
!


f

(
n
+
1
)


(

ξ

x


)

p

n
+
1


(
x
)
,

max

−
1
⩽
x
⩽
1



|
f
(
x
)
−

L

n


(
x
)
|

⩽



M

n
+
1




P

n
+
1




(
n
+
1
)
!


,

dla −1 ≤ *x* ≤ 1, *M*<sub>*n*+1</sub> = max |*f*<sup>(*n*+1)</sup>(*x*)|, *P*<sub>*n*+1</sub> = max |*p*<sub>*n*+1</sub>(*x*)|

## Wielomiany Czebyszewa

*T*<sub>0</sub> = 1, *T*<sub>1</sub> = *x*, *T*<sub>*k*</sub> = 2*x* · *T*<sub>*k*−1</sub> − *T*<sub>*k*−2</sub>

*T*<sub>*k*</sub> = cos(*k* arccos *x*)

zera wielomianu: *t*<sub>*j*</sub> = cos 






2
j
+
1


2
k





π

punkty ekstremalne: *u*<sub>*j*</sub> = cos 






j
π


k

współczynnik wiodący: *a*<sub>*k*</sub> = 2<sup>*k*−1</sup>

### Algorytm Clenshawa

W
(
x
)
=

∑

k
=
1


n



c

k



T

k


(
x
)
,

*B*<sub>*n*+2</sub> = *B*<sub>*n*+1</sub> = 0, *B*<sub>*k*</sub> = 2*x**B*<sub>*k*+1</sub> − *B*<sub>*k*+2</sub> + *c*<sub>*k*</sub>, *W*(*x*) = 



1
2



(

B

0


−

B

2


)

## Funkcja Sklejana

warunki:

1° *s*, *s*′, *s*′′ – ciągle

2° na każdym [*x*<sub>*k*−1</sub>, *x*<sub>*k*</sub>] *s* jest wielomianem st ≤ 3

3° *s*(*x*<sub>*k*</sub>) = *f*(*x*<sub>*k*</sub>)

warianty:

4°n naturalna: *s*′′(*a*) = *s*′′(*b*) = 0

4°c zupełna: *s*′(*a*) = *f*′(*a*), *s*′(*b*) = *f*′(*b*)

4°p okresowa: *s*′(*a*) = *s*′(*b*), *s*′′(*a*) = *s*′′(*b*)

## Aproksymacja średniokwadratowa

### ortogonalizacja Gramma-Schmidta

g

1


=

f

1


,

g

k


=

f

k


−

∑

i
=
1


k
−
1





⟨

f

k


;

g

i


⟩


⟨

g

i


;

g

i


⟩



g

i

### wielomiany standardowe

{





P

¯


k




} - ortogonalne i współczynnik przy *x*<sup>*k*</sup> w 





P

¯


k




 jest = 1

P

¯


0


=
1
,


P

¯


1


=
x
,


P

¯


k


=
(
x
−

c

k


)

P

¯


k
−
1


−

d

k



P

¯


k
−
2


,


c

k


=



⟨
x

P

¯


k
−
1


;

P

¯


k
−
1


⟩


⟨

P

¯


k
−
1


;

P

¯


k
−
1


⟩
,

d

k


=



⟨

P

¯


k
−
1


;

P

¯


k
−
2


⟩


⟨

P

¯


k
−
2


;

P

¯


k
−
2


⟩

gdy 





P

¯


k




 są ortogonalne względem parzystej funkcji wagowej:

P

¯


0


=
1
,


P

¯


1


=
x
,


P

¯


k


=
x

P

¯


k
−
1


−

d

k



P

¯


k
−
2

### N-ty wielomian optymalny

W

n


∗


=

∑

k
=
0


n





⟨

f


;

P

k


⟩


⟨

P

k


;

P

k


⟩



P

k


 – takie *w*<sub>*n*</sub> ∈ Π<sub>*n*</sub>, że ||*f* − *w*<sub>*n*</sub>||<sub>2</sub> – najmniejsze

||*f* − *w*<sub>*n*</sub><sup>\*</sup>|| = 





√




||
f

||

2


−

∑

k
=
0


n





⟨

f


;

P

k


⟩

2




⟨

P

k


;

P

k


⟩

*n*-ty wielomian optymalny dla *x*<sup>*n*+1</sup> to *x*<sup>*n*+1</sup> − *T*<sub>*n*+1</sub>(*x*) · 






1


2

n

### uogólniony algorytm Clenshawa

{




P

k


} – ciąg wielomianów,

*P*<sub>0</sub> = α<sub>0</sub>, *P*<sub>1</sub> = (α<sub>1</sub>*x* − β<sub>1</sub>)*P*<sub>0</sub>, *P*<sub>*k*</sub> = (α<sub>*k*</sub>*x* − β<sub>*k*</sub>)*P*<sub>*k*−1</sub> − γ<sub>*k*</sub>*P*<sub>*k*−2</sub>,

obliczamy wartość 




s

n


=

∑

k
=
0


n



a

k



P

k

*V*<sub>*n*+1</sub> = *V*<sub>*n*+2</sub> = 0

dla *k* = *n*, *n* − 1, . . . , 0

*V*<sub>*k*</sub> = *a*<sub>*k*</sub> + (α<sub>*k*+1</sub>*x* − β<sub>*k*+1</sub>)*V*<sub>*k*+1</sub> − γ<sub>*k*+2</sub>*V*<sub>*k*+2</sub>

*S*<sub>*n*</sub>(*x*) = *a*<sub>0</sub> *V*<sub>0</sub>

## Kwadratury liniowe

### kwadratury interpolacyjne

Idea: całkujemy wielomian interpolacyjny

A

k


=

∫


b



λ

k


(
x
)
d
x

*h* = 






b
−
a


n

błąd w złożonym wzorze Trapezów: *R*<sub>*n*</sub> = −(*b* − *a*)






h

2




12





*f*′′(ξ)

błąd w złożonym wzorze Simpsona: *R*<sub>*n*</sub> = −(*b* − *a*)






h

4




180





*f*<sup>4</sup>(ξ)

### metoda Romberga

T

m
,
k


=



4

m



T

m
−
1
,
k
+
1


−

T

m
−
1
,
k




4

m
−
1

#### kwadratura Gaussa-Czebyszewa

*A*<sub>*k*</sub> = 






π


n
+
1





 (zera Czebyszewa)

#### kwadratura Lobbato

*A*<sub>*k*</sub> = 






π


n





 (ekstrema Czebyszewa)

#### kwadratura Gaussa

w zerach wielomianu ortogonalnego

#### kwadratura Newtona-Cotesa

węzły równoodległe

#### wielomiany Czebyszewa

p
(
x
)
=



1


√
1
−

x

2

∫

−
1


1



p
(
x
)
(

T

k


(
x
)

)

2


d
x
=
π
 dla *k* = 0, 






π


2





 w przeciwnym wypadku

∫

−
1


1



p
(
x
)

T

k


(
x
)

T

l


(
x
)
d
x
=
0
,
k
≠
l

∫

−
1


1



T

n


(
x
)
d
x
=



2


1
−

n

2





 dla 2|*n*, = 0 w przeciwnym wypadku

## Równania różniczkowe

### metoda Eulera

*y*<sub>*n*+1</sub> = *y*<sub>*n*</sub> + *h* · *y*<sub>*n*</sub>′ (jawna), *y*<sub>*n*+1</sub> = *y*<sub>*n*</sub> + *h* · *y*<sub>*n*+1</sub>′ (niejawna)

#### metoda Cranka-Nicolsona

*y*<sub>*n*+1</sub> = *y*<sub>*n*</sub> + 






h


2





(*y*<sub>*n*</sub>′ + *y*<sub>*n*+1</sub>′)

## Algebra liniowa

||*x*||<sub>1</sub> = 




∑

i
=
1


n



|

x

i


|

,


||
x
||

2


=



√



∑

i
=
0


n



|

x

i


|

2




,


||
x
||

∞


=

max

i
⩽
n



|

x

i


|

Norma indukowana: ||*A*|| = 




sup

x
∈

R

n



∖
{
0
}



|
|


A
x
|
|


|
|
x
|
|


,

||*A*||<sub>1</sub> = 




max

1
⩽
j
⩽
n



∑

i
=
1


n



|

a

i
,
j


|



 (max z kolumn)

||*A*||<sub>∞</sub> = 




max

1
⩽
i
⩽
n



∑

j
=
1


n



|

a

i
,
j


|



 (max z wierszy)

||*A*||<sub>2</sub> = 





√



najw.
wart.
wł
(

A

T


A
)

### Metody Iteracyjne

*Ax* = *b* → *x* = *Bx* + *c* → *x*<sup>*k*+1</sup> = *Bx*<sup>*k*</sup> + *c*

- Richardson *x*<sup>*k*+1</sup> = *B*<sub>*τ*</sub>*x*<sup>*k*</sup> + *c*, *B*<sub>*τ*</sub> = *I* − τ*A*, *c* = τ*b*
- Jakobiego *A* = *L* + *D* + *U*, *x* = −*D*<sup>−1</sup>(*L* + *U*)*x* + *D*<sup>−1</sup>*b*
- Gaussa-Seidla *x* = −(*L* + *D*)<sup>−1</sup>*Ux* + (*L* + *D*)<sup>−1</sup>*b*