

## Programmieraufgaben

- (1) Implementieren Sie die linke Rechtecksregel, die Mittelpunktsregel und die Simpson-Regel in Python. Übergeben Sie dazu eine Funktion, sowie Start- und Endpunkt des Integrationsintervalls und die Anzahl der Teilintervalle. Rückgabewert ist die Näherung ans Integral. Berechnen Sie damit

$$\int_0^3 \cos(x) e^{\sin(x)} dx,$$

- (2) Variieren Sie  $N$  und erstellen Sie ein Genauigkeit-Aufwandsdiagramm (vgl. Abb. 1.3 im Skript) für Aufgabe (1).

## Theorieaufgaben

- (3) Berechnen Sie die (eindeutige) Quadraturformel mit  $s = 4$  Stufen und den Knoten  $c_1 = 1/4$ ,  $c_2 = 1/2$ ,  $c_3 = 3/4$ ,  $c_4 = 1$ , welche mindestens Ordnung 4 hat. Hat diese Quadraturformel sogar eine höhere Ordnung?
- (4) Seien  $(b_i, c_i)_{i=1}^s$  die Gewichte und Knoten einer Quadraturformel der Ordnung  $p \geq s$  (mit paarweise verschiedenen Knoten  $c_i$ ).

- (a) Setze für  $i = 1, \dots, s$

$$\ell_i(x) = \prod_{\substack{j=1, \dots, s \\ j \neq i}} \frac{x - c_j}{c_i - c_j}.$$

Begründen Sie, dass die Polynome  $\ell_1, \dots, \ell_s$  eine Basis vom Raum der reellen Polynome vom Grad kleiner gleich  $s - 1$  bilden.

- (b) Zeigen Sie, dass

$$b_i = \int_0^1 \ell_i(x) dx \quad \text{für } i = 1, \dots, s.$$

- (5) Berechnen Sie alle Quadraturformeln mit  $s = 2$  Stufen der Ordnung 4 oder höher (ohne a priori Verwendung von Symmetrie, Eindeutigkeit etc.).

**Hinweis:** Bestimmen Sie die Gewichte  $b_1, b_2$  und die Knoten  $c_1, c_2$  so, dass die Ordnungsbedingungen bis einschließlich Ordnung 4 erfüllt sind (4 nichtlineare Gleichungen in 4 Unbekannten). Für  $c_1$  ergibt sich durch geschickte Reduktion die quadratische Gleichung

$$c_1^2 - c_1 + \frac{1}{6} = 0$$

und daraus  $c_1$ , etc.