Теоретическое описание метода неопределенных коэффициентов и его программная реализация

Пусть в одномерной области $[x_{min}, x_{max}]$ задана равномерная сетка из N=m+l+1 узлов (Равномерная сетка - сетка, расстояние между двумя любыми соседними узлами которой равно постоянному h, где h - сеточный шаг). На этой области определена бесконечно непрерывно дифференцируемая ϕ -я f. Известны значения этой ϕ -и во всех узлах рассматриваемой сетки $\{f_i\}_{i=0}^N$ (говорять, что определена сеточная ф-я - проекция ф-и на сетку). Пусть нас интересует значение производной в некотором узле i, слева от которого l узлов, справа m. Построим метод максимального порядка точности по значениям функции в сеточных узлах. Для этого представим производную в узле j как сумму значений ϕ -и во всех узлах, взятых с некоторыми весами:

$$f'(x_j)pprox rac{1}{h}\sum_{k=-l}^m lpha_k f(x_j+kh)$$
 Подберем веса так, чтобы по этим значениям порядок точности был максимальным. Оказывается, что по N точкам можно

Контрольный вопрос: что такое порядок точности метода? Ваш ответ: степень $npu\ h$ в старшем члене ошибки.

Для этого разложим в ряд Тейлора все члены, входящие в суммирование в выбранной аппроксимации (численном

порядок точности метода соответственно равняется N-1.

приближении), относительно точки x_i , сгруппируем члены при одинаковых степенях и приравняем к нулю коэффициенты при степенях ниже N (кроме первой, для нее приравняем к 1). В итоге получим N уравнений относительно N неизвестных.

почему?

alpha = la.solve(A,b) diff = 1/h*alpha.dot(u.T)

return diff

a = np.pi/3b = np.pi/2h = (b-a)/pprint('h = ', h)

р = 4 # порядок метода

x = np.linspace(a, b, p+1)

diff = get_diff(u, 0, p, h) print('diff = ', diff)

In [15]: def absolute_error_plot(a, b, inf, sup):

nodes = np.arange(inf, sup + 1)

us = [np.sin(x) for x in xs]

plt.figure(figsize = (8, 5))

plt.xscale('log') plt.yscale('log')

10-10

In [17]: def condition_number_plot(inf, sup):

plt.xscale('log') plt.yscale('log')

Задание:

направленная разность

 $f_0 = np.sin(x_0)$ $f_1 = np.sin(x_0 + h)$

def directed_difference(h, x_0):

def central_difference(h, x_0): $f_1 = np.sin(x_0 - h)$ $f_2 = np.sin(x_0 + h)$

 $diff = (f_2 - f_1) / (2 * h)$

In [20]: def accuracy_order(h, x_0, method = "directed"):

In [21]: def accuracy_order_plot(x_0, inf, sup, method = "directed"):

plt.ylabel("Порядок точности метода, \$p\$")

In [22]: accuracy_order_plot(np.pi/3, -8, 2, "directed")

plt.legend();

4

3

1

-1

 10^{-5}

if method == "directed":

nodes = np.arange(inf, sup + 1)

conds = [la.cond(A) for A in As] plt.figure(figsize = (8, 5))

vs = [np.arange(node) for node in nodes]

plt.plot(nodes, conds, color = 'blue')

plt.xlabel("Число узлов в сетке, \$N\$")

As = [np.fliplr(np.vander(v, v.size)).T for v in vs]

plt.ylabel("Число обусловленности матрицы, \$\epsilon\$")

10¹

Часть 2. Оценка порядка точности метода

Число узлов в сетке, N

 $Cpprox C_1$. Тогда, исключив C из первого равенства за счет второго, можно получить, что

xs = [np.linspace(a, b, k) for k in nodes]

plt.plot(nodes, absolute_errors, color = 'blue')

u = np.sin(x) #ищем производную синуса

построить метод N-1-го порядка точности.

Контрольный вопрос: почему в этом случае порядок метода будет N-1? Ваш ответ: npu разложении линейной комбинации значений функции в узлах в ряд Тейлора наибольшая степень у h равна N, однако по формуле выше полученное выражение необходимо поделить на h, из-за чего степень понижается на единицу, а

В матричном виде получившуюся систему можно представить как Alpha=b, где b^T = $(0,1,0,\dots,0)^T$, а матрица А

 $A = \left(egin{array}{ccccc} -l & -l+1 & \dots & m \ (-l)^2 & (-l+1)^2 & \dots & m^2 \ (-l)^3 & (-l+1)^3 & \dots & m^3 \end{array}
ight)$

Контрольный вопрос: как называется такая матрица? Существует ли единственное решение системы и

почему? Ваш ответ: матрица такого вида называется матрицей Вандермонда. Как известно из линейной алгебры, определитель такой матрицы равен
$$\prod\limits_{1\leq j< i\leq N}(x_i-x_j)$$
, где $x_i,\ i=1,\ldots,N$ -- элементы второй строки. Поскольку во второй строке рассматриваемой нами матрицы стоят номера узлов, а они различны, то определитель не равен нулю. Таким образом, поскольку матрица невырождена, система имеет единственное решение.

In [13]: #скрипт, который реализует описанный выше алгоритм import numpy as np import numpy.linalg as la

def get_diff(u, 1, m, h): n = u.sizev = np.linspace(-1, m, n)A = np.fliplr(np.vander(v, v.size)).T #print(A) b = np.zeros(n)b[1] = 1



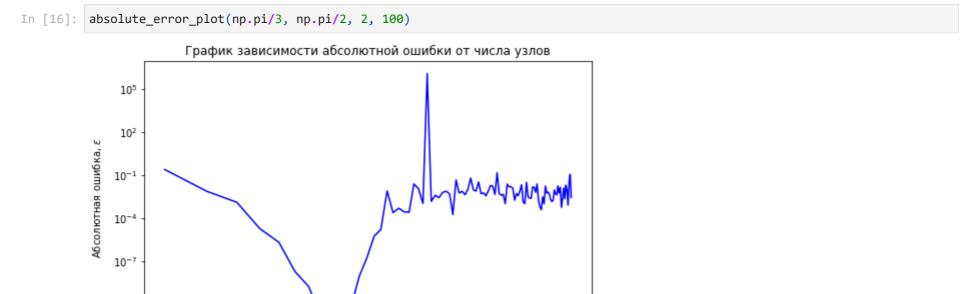
plt.xlabel("Число узлов в сетке, \$N\$") plt.ylabel("Абсолютная ошибка, \$\epsilon\$")

diffs = [get_diff(u, 0, u.size - 1, (b - a) / (u.size - 1)) for u in us]

Число узлов в сетке, N

absolute_errors = [np.abs(diff - np.cos(a)) for diff in diffs]

plt.title("График зависимости абсолютной ошибки от числа узлов")

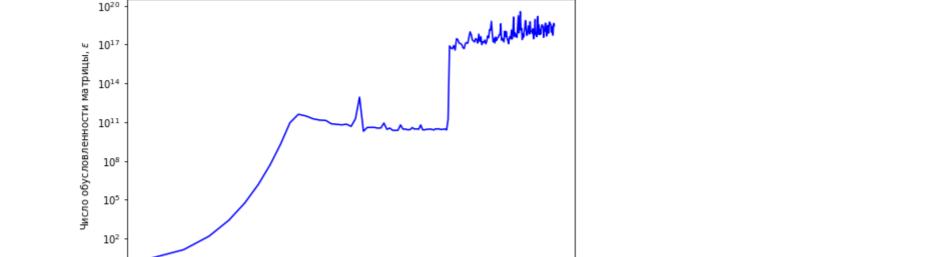


 10^{2}

In [18]: condition_number_plot(2, 200) График зависимости числа обусловленности матрицы от количества узлов в сетке

plt.title("График зависимости числа обусловленности матрицы от количества узлов в сетке")

2. Зависимость числа обусловленности матрицы А системы с ростом ее размерности



 10^{2}

Рассмотрим метод с порядком точности p. Тогда ошибка метода $\epsilon_h = C h^p$, где h - сеточный шаг. На сетке с двое меньшим шагом

 $p = \log_2 rac{\epsilon_h}{\epsilon_{h/2}}$

3. написать скрипт, который численно будет определять порядок точности методов направленная разность и центральная

разность. Построить график зависимости р от шага сетки в широком диапазоне значений h. На графике для h использовать

ошибка метода будет $\epsilon_{h/2} = C_1 \Big(rac{h}{2} \Big)^P$. Если шаг h достаточно мелкий (ф-я меняется не очень сильно), то можно считать, что

$diff = (f_1 - f_0) / h$ return diff # центральная разность

error_h = abs(directed_difference(h, x_0) - np.cos(x_0)) error_h_2 = abs(directed_difference(h / 2, x_0) - np.cos(x_0))

График зависимости порядка точности метода от сеточного шага

логарифмический масштаб. Объяснить поведение графиков.

else: error_h = abs(central_difference(h, x_0) - np.cos(x_0)) error_h_2 = abs(central_difference(h / 2, x_0) - np.cos(x_0)) return np.log2(error_h / error_h_2)

Порядок точности метода, 2

Плато

plt.vlines(x = [10**-6.2, 10**-0.8], ymin = -1, ymax = 4, colors = 'red', ls = '--', lw = 2, label = "Плато")

Направленная разность

 10^{-2}

Сеточный шаг, h

10-1

Использование sympy для дифференцирования ф-й

численные методы. Рассмотрим пример его использования для дифференцирования:

10°

Как нетрудно заметить, в графиках отчеливо прослеживается область значений h, при которых порядок точности

10¹

соответствующего метода совпадает с теоретическим (1 и 2 соответственно), следовательно при таких значениях h данная оценка

порядка точности метода будет справедлива. При малых h большую роль играет ошибка округления, которую мы, вообще говоря, не учитываем при вычислении p, из-за чего наблюдается сильный разброс в левых частях графиков. При больших же

 10^{2}

значениях h большую силу имеет уже ошибка самого метода, поскольку в нем мы считаем h достаточно малым для того, чтобы $Cpprox C_1$, а потому и в правых частях графиков можно видеть большой разброс значений порядка точности метода.

Объяснение поведения графиков

 10^{-3}

#пример взять отсюда https://maths-with-python.readthedocs.io/en/latest/07-sympy.html In [24]: #еще про sympy можно посмотреть здесь http://www.asmeurer.com/sympy_doc/dev-py3k/tutorial/tutorial.ru.html

Пакет sympy очень удобный инструмент для символьных вычислений. Но не стоит с помощью него реализовывать какие-либо

import sympy as sp import numpy as np x = sp.Symbol('x')expression = x**2*sp.sin(sp.log(x))print('Первая производная', sp.diff(expression, x)) print('Вторая производная', sp.diff(expression, x, 2)) print('Третья производная', sp.diff(expression, x, 3)) expr2 = sp.sin(x)expr2 = sp.diff(expr2, x, 2)expr2.subs(x, np.pi/2) #подстваляем значение и вычисляем символьное выражение

Первая производная 2*x*sin(log(x)) + x*cos(log(x))Вторая производная sin(log(x)) + 3*cos(log(x))Третья производная (-3*sin(log(x)) + cos(log(x)))/xOut[24]: -1.0