

Woche 1

Donnerstag, 23. Februar 2023 11:19

Ziel der VL: Tools für das richtige Leben als Physiker kennenlernen

Schwierigkeiten dabei: sehr viel neuer, anspruchsvoller Stoff

- Löst unbedingt "angewandte" Aufgaben (Programmieren mit Templates)

C++ vs. Python: (Python arbeitet vor allem mit packages)

```
int val = 5  
if(i < 3){  
    std::cout << "Muss net  
    schmege"  
}
```

```
~> val = 3  
~> if(i < 3):  
    print("muss wirge")
```

→ packages fügen Funktionalität ein - wichtige Packages:

numpy

Arrays (& Operationen)
Datenverarbeitung

```
import numpy as np
```

matplotlib.pyplot

Funktionen darstellen
Plotten

```
import matplotlib.pyplot as plt
```

scipy

wiss. Anwendungen
numerische Integrale
Curvefitting

```
from scipy import ...
```

- Arrays werden in Python durch numpy bereitgestellt
? Arrays ≠ Listen

Coding Tutorial → s. Templates

Quadratur:

gegeben: Funktion $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, wollen $\int_a^b f(x) dx$ berechnen

(Physik ≈ quasi Integration ::)

Numerische Motivation:
• komplizierte Integrale berechnen z.B. für $f(x) = \sqrt{x} e^{-x^2}$
• universelles Verfahren

Def.: (Quadratur)

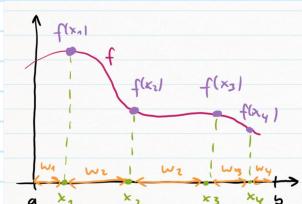
Eine Quadraturformel besteht aus einer Wahl von Stützstellen $\{x_i\}_{i=1}^n \subseteq [a, b]$

und dazugehörigen Gewichten $\{w_i\}_{i=1}^n$

Die Quadratur wird dann wie folgt ausgewertet

$$\int_a^b f(x) dx \approx Q_n(f, a, b) = \sum_{i=1}^n f(x_i) w_i$$

Graphisch:

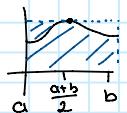


proof by picture:

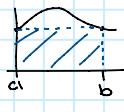
gute Wahl von $\{x_i\}, \{w_i\}$ macht gute Quadratur

Newton-Cotes: (NC)

1) Mittelpunktsregel: $x_i = \frac{a+b}{2}$, $w_i = b-a$



2) Trapezregel: $x_1 = a$, $x_2 = b$, $w_1 = w_2 = \frac{b-a}{2}$



3) Simpsonregel: $(p=4)$
 $x_1 = a$, $x_2 = \frac{a+b}{2}$, $x_3 = b$
 $w_1 = \frac{b-a}{6}$, $w_2 = \frac{4}{6}(b-a)$, $w_3 = \frac{b-a}{6}$



→ Wie vergleichen wir die Quadratur?

Def.: (Ordnung)

$Q_n(f; a, b)$ hat Ordnung p , falls ein Polynom vom Grad $p-1$ exakt integriert werden kann

Def.: (Fehler)

$$E(n) = \left| \int_a^b f(x) dx - Q_n(f; a, b) \right|$$

exaktes Quadratur

NC: $\forall f \in C^p([a, b]): E(n) \leq \frac{(b-a)^{n+1}}{n!} \max_{x \in [a, b]} |f^{(p)}(x)|$

Intervallgröße Glattheit

Allgemeiner: 2 Fehlerklassen

a) algebraische Konvergenz

$$\exists c > 0 \quad \exists p > 0 \text{ s.d. } \forall n \in \mathbb{N}: E(n) \leq \frac{c}{n^p}$$

b) exponentielle Konvergenz:

$$\exists 0 < p < 1, c > 0 \text{ s.d. } \forall n \in \mathbb{N} \quad E(n) \leq c q^n$$

algebraisch: $(n, E(n))$ gerade log/log

exponentiell: $(n, E(n))$ gerade lin/log

Zusammengesetzte NC

• Linearität Integral: $0 = x_0 < x_0 + h < \dots < x_0 + Nh = b$

$$\int_a^b f(x) dx = \sum_{i=0}^{N-1} \int_{x_i}^{x_{i+1}} f(x) dx = \sum_{i=0}^{N-1} Q_n(f; x_i, x_{i+1})$$

$\rightarrow Q_n(f; a, b)$

Öquidistant: $x_{i+1} - x_i = \frac{b-a}{N} = h$

Fehler: Sei $Q_n(f; a, b)$ von Ordnung p . Dann gilt für die ZQF (öquidistant)

$$\forall f \in C^p([a, b]) \quad \exists c > 0 \text{ s.d. } E(n) \leq c \cdot h^p \max_{x \in [a, b]} |f^{(p)}(x)|$$

⇒ algebraische Konvergenz

2D-Quadratur:

Geg.: $f(x,y)$ in $[a,b] \times [c,d]$

Analytisch: $I = \int_{[a,b] \times [c,d]} f(x,y) d(x,y)$

Per Hand: $I = \int_a^b \int_c^d f(x,y) dx dy = \int_c^d F(y) dy$

In Python: 1) Von außen nach Innen arbeiten

$$I = \text{Quad}(F(y), c, d)$$

$$2) F(y) = \int_c^b f(x,y) dx$$

$$\text{Python: } F(y) = \lambda y : \text{Quad}(*1, a, b)$$

$$(*) \text{ muss 1-d: } (*) = \lambda x : f(x,y)$$

Lambda Functions ermöglichen schnelle und einfache Definition von Fkt.

Bsp.: $f_y = \lambda x : f(x,y_0)$

Watch it auftauchen:

- Funktionen übergeben

Bsp.: `def exp_OP(f, a, b):
 return f(a, b)`

`def mult(a, b):
 return a * b`

$\Rightarrow \text{exp_OP(mult, a, b)}$ Wichtig für Funktionen, die versch.

Methoden ausführen sollen `func(Trapez : , more args)`

- np.vectorize: ermöglicht Array Eingabe von sonst Skalarfkt.

- Bei Funktionen mit numpy arrays: iteriert über Eingabearray und versucht nicht ganzes Array einzubauen