

Subiectul 3

Problema 1 Considerăm problema de interpolare Hermite: determinați $H_{2n-1}f \in P_{2n-1}$ astfel încât

$$(H_{2n-1}f)(\tau_\nu) = f(\tau_\nu), \quad (H_{2n-1}f)'(\tau_\nu) = f'(\tau_\nu), \quad \nu = 1, 2, \dots, n. \quad ((*)$$

Prin analogie cu formula lui Lagrange, polinomul care rezolvă (*) se poate scrie cu ajutorul polinoamelor fundamentale de interpolare Hermite $h_{\nu,0}$, $h_{\nu,1}$ sub forma

$$(H_{2n-1}f)(t) = \sum_{\nu=1}^n [h_{\nu,0}(t)f_\nu + h_{\nu,1}(t)f'_\nu].$$

(a) Căutați $h_{\nu,0}$ și $h_{\nu,1}(t)$ sub forma

$$h_{\nu,0}(t) = (a_\nu + b_\nu t)\ell_\nu^2(t), \quad h_{\nu,1}(t) = (c_\nu + d_\nu t)\ell_\nu^2(t),$$

unde ℓ_ν sunt polinoamele fundamentale de interpolare Lagrange. Determinați constantele a_ν , b_ν , c_ν , d_ν .

(b) Obțineți formula de cuadratură

$$\int_a^b f(t)w(t)dt = \sum_{\nu=1}^n [\lambda_\nu f(\tau_\nu) + \mu_\nu f'(\tau_\nu)] + R_n(f)$$

cu proprietatea $R_n(f) = 0$ pentru orice $f \in \mathbb{P}_{2n-1}$.

(c) Ce condiții trebuie impuse asupra polinomului nodurilor $\omega_n(t) = \prod_{\nu=1}^n (t - t_\nu)$ (sau asupra nodurilor τ_ν) astfel ca $\mu_\nu = 0$ pentru $\nu = 1, 2, \dots, n$?

Soluție.

(a) Polinoamele $h_{\nu,0}$ trebuie să verifice

$$h_{\nu,0}(\tau_\nu) = 1, \quad h'_{\nu,0}(\tau_\nu) = 0,$$

iar condițiile $h_{\nu,0}(\tau_\mu) = h'_{\nu,0}(\tau_\mu) = 0$, $\mu \neq \nu$, sunt automat verificate datorită formei lui $h_{\nu,0}$. Astfel,

$$a_\nu + b_\nu \tau_\nu = 1, \quad b_\nu + (a_\nu + b_\nu \tau_\nu) \cdot 2\ell'_\nu(\tau_\nu) = 0,$$

adică,

$$\begin{aligned} a_\nu + b_\nu \tau_\nu &= 1, \\ b_\nu + 2\ell'_\nu(\tau_\nu) &= 0. \end{aligned}$$

Rezolvând sistemul cu necunoscutele a_ν și b_ν și înlocuind în $h_{\nu,0}$ se obține

$$h_{\nu,0}(t) = [1 - 2(t - \tau_\nu)\ell'_\nu(\tau_\nu)]\ell_\nu^2(t), \quad \nu = 1, 2, \dots, n.$$

Analog, $h_{\nu,1}$ satisface

$$h_{\nu,1}(\tau_\nu) = 0, \quad h'_{\nu,1}(\tau_\nu) = 1$$

din care se obține

$$c_\nu + d_\nu \tau_\nu = 0, \quad d_\nu + (c_\nu + d_\nu \tau_\nu) \cdot 2\ell_\nu(\tau_\nu)\ell'_\nu(\tau_\nu) = 1,$$

adică,

$$c_\nu + d_\nu \tau_\nu = 0, \quad d_\nu = 1.$$

Astfel, $c_\nu = -\tau_\nu$ și

$$h_{\nu,1}(t) = (t - \tau_\nu)\ell_\nu^2(t), \quad \nu = 1, 2, \dots, n.$$

Derivata polinomului fundamental în τ_ν este

$$\ell'_\nu(\tau_\nu) = \sum_{\mu \neq \nu} \frac{1}{\tau_\nu - \tau_\mu}.$$

(b) Formula de cuadratură se obține integrând termen cu termen

$$\int_a^b f(t)w(t)dt = \int_a^b p(t)w(t)dt + R_n(f),$$

Gradul de exactitate este $2n - 1$. Utilizând punctul (a), se obține

$$\begin{aligned} \int_a^b p(t)w(t)dt &= \int_a^b \sum_{\nu=1}^n [h_{\nu,0}(t)f_\nu + h_{\nu,1}(t)f'_\nu] w(t)dt \\ &= \sum_{\nu=1}^n \left[f_\nu \int_a^b h_{\nu,0}(t)w(t)dt + f'_\nu \int_a^b h_{\nu,1}(t)w(t)dt \right]. \end{aligned}$$

Deci

$$\lambda_\nu = \int_a^b h_{\nu,0}(t)w(t)dt, \quad \mu_\nu = \int_a^b h_{\nu,1}(t)w(t)dt, \quad \nu = 1, 2, \dots, n.$$

(b) Pentru ca toți coeficienții μ să fie nuli, trebuie să avem

$$\int_a^b h_{\nu,1}(t)w(t)dt = 0, \quad \nu = 1, 2, \dots, n.$$

sau, pe baza lui (a), observând că $\ell_\nu(t) = \frac{\omega_n(t)}{(t - \tau_\nu)\omega'_n(\tau_\nu)}$,

$$\frac{1}{\omega'_n(\tau_\nu)} \int_a^b \frac{\omega_n(t)}{(t - \tau_\nu)\omega'_n(\tau_\nu)} \omega_n(t)w(t)dt = 0, \quad \nu = 1, 2, \dots, n.$$

adică,

$$\int_a^b \ell_\nu(t) \omega_n(t) w(t) dt = 0, \quad \nu = 1, 2, \dots, n.$$

Deoarece $\{\ell_\nu(t)\}_{\nu=1}^n$ formează o bază a lui \mathbb{P}_{n-1} (ℓ_ν sunt liniar independente și generează \mathbb{P}_{n-1}), ω_n trebuie să fie ortogonal pe $[a, b]$ în raport cu $w(t) = 1$ pe toate polinoamele de grad mai mic, adică, $\omega_n(t) = \pi_n(t; w)$. Se obține o formulă de cuadratură gaussiană.

■

Problema 2 *Implementați în MATLAB o metodă hibridă Newton+înjumătățire pentru rezolvarea ecuației $f(x) = 0$, $f \in C^1$. Testați pentru $f(x) = J_0(x)$, pe intervalul $[0, 4]$ și comparați cu metoda lui Newton pentru $x_0 = 0.01$.*

```
function [xFinal,ni]=Newtonsafevb(f,fd,a,b,tol,nitmax,varargin)
% NEWTSafeVB - root-finder using hybrid Newton-Bisection method to always maintain bracket
%
% [xFinal, xN, errorN, ni]=Newtonsafe(f,fd,a,b,tol,nitmax,varargin)
%
% f, fd - returns the function and its derivative
% a,b: initial bracket
% tol: stopping condition for error f(x) <= tol or |b-a|<tol*b
%
% xFinal: final value
% xN: vector of intermediate iterates
% errorN: vector of errors
if nargin<6, nitmax=50; end
% initialize the problem
h = b-a;
fa = f(a,varargin{:});
fb = f(b,varargin{:});
if ( sign(fa) == sign(fb) )
    error('function must be bracketed to begin with' );
end
c = a ; % start on the left side (could also choose the middle
fc = f(c,varargin{:}); df=fd(c,varargin{:}) ;
%xN(1) = c;
%errorN(1,:) = [ abs(fc) h ];
% begin iteration until convergence or Maximum Iterations
ni=1;
for i = 1:nitmax
    % try a Newton step
    c = c - fc/df;
    % if not in bracket choose bisection
    if ( ~(a <= c && b >= c) )
        c = a + h/2;
```

```

end
% Evaluate function and derivative at new c
fc = f(c,varargin{:}); df=fd(c,varargin{:});
% check and maintain bracket
if ( sign(fc) ~= sign(fb) )
    a=c;
    fa=fc;
else
    b = c;
    fb = fc;
end
h = b-a;
% calculate errors and track solutions
absError = abs(fc);
relError = h;
% check if converged
if ( absError < tol || relError < tol*b ) %succes
    xFinal=c; ni=i; return;
end
end
% clean up
error('Maximum iterations exceeded' );

```

Test

```

%testsub3
g = @(x) besselj(0,x);
gd = @ (x) -besselj(1, x);
[z2,ni2]=Newton(g,gd,0.01,tol)
[z5, ni5]=Newtonsafevb(g,gd,0,4,tol)

```

Rezultate:

```

z2 =
200.2772
ni2 =
5
z5 =
2.4048
ni5 =
4

```

Subiectul 4

Problema 3 (a) Utilizați metoda coeficienților nedeterminați pentru a obține formula de cuadratură (cu gradul de exactitate $d \geq 2$) de forma

$$\int_0^1 y(s) ds \approx ay(0) + by(1) - c[y'(1) - y'(0)] + R(f).$$

(b) Transformați formula de la (a) într-o formulă pentru a aproxima $\int_x^{x+h} f(t) dt$.

(c) Obțineți o formulă de integrare repetată bazată pe formula de la (b) pentru a aproxima $\int_a^b f(t) dt$. Interpretați rezultatul.

Soluție.

(a) Punând $y(s) = 1$, $y(s) = s$, $y(s) = s^2$, din condițiile de exactitate se obține

$$\begin{aligned} a + b + 0c &= 1 \\ 0a + b - 0c &= \frac{1}{2} \\ 0a + b - 2c &= \frac{1}{3} \end{aligned}$$

Soluția este: $a = \frac{1}{2}$, $b = \frac{1}{2}$, $c = \frac{1}{12}$, adică,

$$\int_0^1 y(s) ds = \frac{1}{2} [y(0) + y(1)] - \frac{1}{12} [y'(1) - y'(0)] + R(f)$$

$$R(f) = \frac{f^{(4)}(\xi)}{4!} \int_0^1 s^2(s-1)^2 ds = \frac{1}{720} f^{(4)}(\xi)$$

:

(b) Schimbarea de variabilă $t = x + hs$, $dt = hds$ ne conduce la

$$\begin{aligned} \int_x^{x+h} f(t) dt &= h \int_0^1 (x + hs) ds = \frac{h}{2} [f(x) + f(x+h)] \\ &\quad - \frac{h^2}{12} [f'(x+h) - f'(x)] + \frac{h^4}{720} f^{(4)}(\zeta). \end{aligned}$$

(c) Punând $h = (b-a)/n$, $x_k = a + kh$, $f_k = f(x_k)$, $f'_k = f'(x_k)$, $k = 0, 1, \dots, n$, obținem folosind (b), că

$$\begin{aligned} \int_a^b f(t) dt &= \sum_{k=0}^{n-1} \int_{x_k}^{x_{k+1}} f(t) dt \approx \frac{h}{2} [(f_0 + f_1) + (f_1 + f_2) + \dots \\ &\quad + (f_{n-1} + f_n)] - \frac{h^2}{12} [(f'_1 - f'_0) + (f'_2 - f'_1) + \dots + (f'_n - f'_{n-1})] \\ &= h \left(\frac{1}{2} f_0 + f_1 + \dots + f_{n-1} + \frac{1}{2} f_n \right) - \frac{h^2}{12} [f'(b) - f'(a)]. \end{aligned}$$

Restul

$$R_n(f) = \frac{(b-a)^4}{720n^3} f^{(4)}(\zeta)$$

Interpretare regula trapezelor cu o “corecție la capete”. Corecția aproximează eroarea în formula trapezelor:

$$-\frac{b-a}{12} h^2 f''(\xi) \approx -\frac{h^2}{12} [f'(b) - f'(a)].$$

■

Problema 4 Implementați în MATLAB o metodă hibridă secantă+înjumătățire pentru rezolvarea ecuației $f(x) = 0$. Testați pentru $f(x) = 1 - \frac{2}{x^2 - 2x + 2}$. Câte iterații sunt necesare? Comparați cu metoda secantei și a înjumătățirii.

```
function [z,ni]=secantsafe(f,a,b,tol)
% SECANTSAFE - safe secant method = secant + bisection
% call z=secantsafe(f,a,b,tol)

% The method uses three points a, b, and c. The points a and b are the next
% points xk and xk+1 in the secant method approximation.
% The points b and c form a sign change interval (proper bracket) for the root.
% The idea behind the method is that if the secant method produces an
% undesirable approximation, we take the midpoint of the sign change interval
% (next bisection iterate) as our next approximation.

% Let fa = f(a), fb = f(b) and fc = f(c) which must satisfy
% Conditions:
% 1. fa, fb, fc ~= 0,
% 2. sign(fb) ~= sign(fc) (sign change interval)
% 3. |fb| <= |fc|.

fa=f(a); fb=f(b);
if fa==0
    z=a; return;
end
if fb==0
    z=b; return;
end
if sign(fa)==sign(fb)
    error('f(a) and f(b) must have different sign')
end
c=a; fc=fa;
ni=0;
while 1 %forever
```

```

ni=ni+1;
if abs(fc) < abs(fb) %swap b and c
    t = c; c = b; b = t;
    t = fc; fc = fb; fb = t;
    % In this case, a and b may no longer
    % be a pair of secant iterates, and we must set a = c.
    a = c; fa = fc;
end
if abs(b-c) <= tol, break; end %success
dm = (c-b)/2;
df = (fa-fb);
if df == 0
    ds = dm;
else
    ds = -fb*(a-b)/df;
end
if (sign(ds)~=sign(dm) || abs(ds) > abs(dm))%bisection or secant
    dd = dm;
else
    dd = ds;
end
if abs(dd) < tol
    dd = 0.5*sign(dm)*tol;
end
% New iterate b+dd
d = b + dd;
fd = f(d);
if fd == 0
    b = d; c = d; fb = fd; fc = fd;
    break;
end
a = b; b = d;
fa = fb; fb = fd;
if sign(fb) == sign(fc)
    c = a; fc = fa;
end
end
z=(b+c)/2;

```

Test

```

f=@(x) 1-2./(x.^2-2*x+2);
%[-10,1]
[z1,ni1]=secantsafe(f,-10,1,1e-8)
[z2,ni2]=Bisection(f,-10,1,1e-8)
[z3,ni3]=secant(f,-10,1,1e-8)

```

Rezultate

```
z1 =  
-1.9747e-09  
ni1 =  
11  
z2 =  
-1.6298e-09  
ni2 =  
31  
Error using secant (line 28)  
numarul maxim de iteratii depasit  
Error in testsecantsafe2 (line 5)  
[z3,ni3]=secant(f,-10,1,1e-8)
```