

# Übung 7 - Numerisches Programmieren

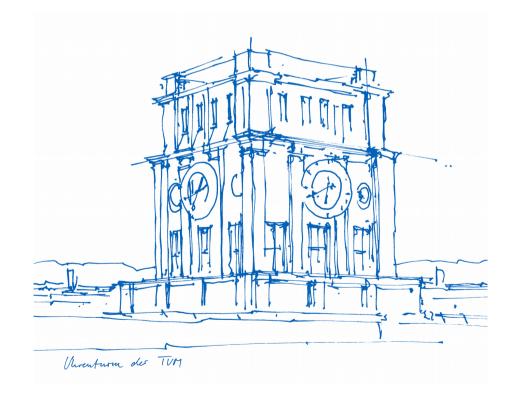
Michael Obersteiner

Technische Universität München

Fakultät für Informatik

Lehrstuhl für Wissenschaftliches Rechnen

BigBlueButton, 23. Dezember 2020



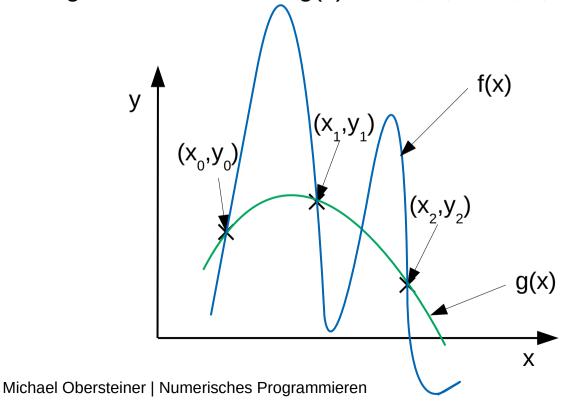


#### **Recap - Interpolation**

• Gegeben: Stützpunkte  $(x_i, y_i)$  als Samples von f(x)

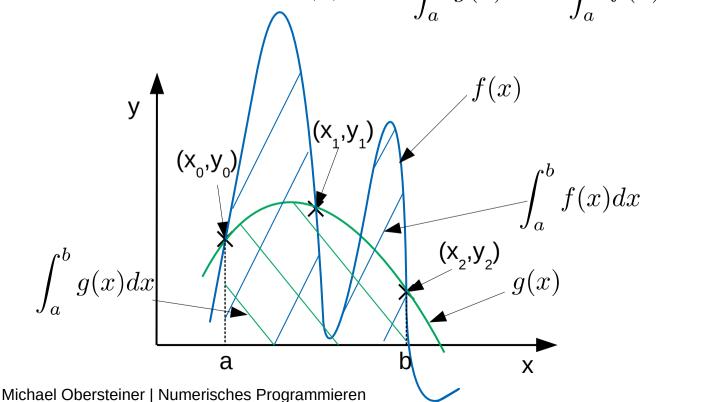
• Gesucht: f(x)

• Vorgehen: Konstruiere g(x) mit  $g(x_i) = f(x_i)$  und idealerweise  $g(x) \approx f(x)$ 





• Ziel: Berechnung des Integrals einer Funktion f(x):  $I_f = \int_a^b f(x) dx$ • Problem: Oft nur numerisch Möglich!
• Ansatz: Interpolation mit  $g(x) \to \int_a^b g(x) dx \approx \int_a^b f(x) dx$ 





- Ziel: Berechnung des Integrals einer Funktion f(x):  $I_f = \int_a^b f(x) dx$  Problem: Oft nur numerisch Möglich!
   Ansatz: Interpolation mit  $g(x) \to \int_a^b g(x) dx \approx \int_a^b f(x) dx$
- Algorithmus:
- 1) Wähle Basis und Stützpunkte
- 2)Berechne Interpolationsfunktion g(x)
- 3)Integriere  $g(x) \rightarrow Quadraturformel Q_q$
- Allgemein: Summe aus Stützwerten  $y_i$  und Gewichten  $w_i$

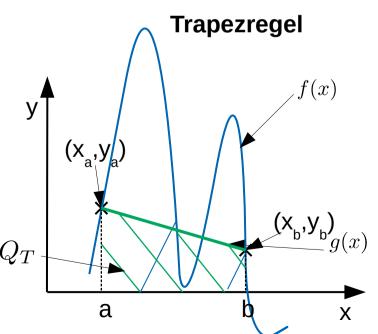
$$Q_g = \sum_{i=1}^n w_i y_i \quad \text{mit} \quad y_i = f(x_i)$$

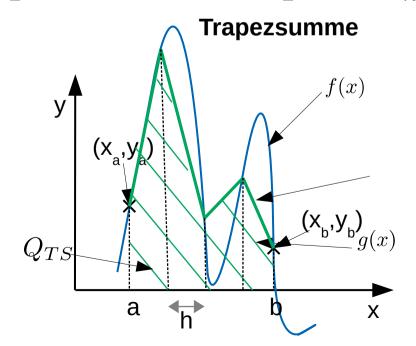


# Übung 7 – Trapezregel

- Approximation mit Trapez:  $Q_T(f) = (b-a) \frac{y_a + y_b}{2}$
- Bei Verkettung mehrere Trapeze → Trapezsumme:

$$Q_{TS}(f;h) = h \cdot (\frac{y_0}{2} + y_1 + \dots + y_{n-1} + \frac{y_n}{2}); h = \frac{b-a}{n}$$







### Übung 7 – Trapezregel Fehler

Taylor-Entwicklung um den Mittelpunkt der Integrationsdomaine ((a+b)/2)

$$f(x) = f(m) + \frac{f'(m)(x-m)}{1!} + \frac{f''(m)(x-m)^2}{2!} + \frac{f'''(m)(x-m)^3}{3!} + \dots$$
$$= \sum_{i=0}^{\infty} \frac{f^{(i)}(m)(x-m)^i}{i!}$$

I: 
$$T(f) = H \frac{f(a) + f(b)}{2} = Hf(m) + \sum_{i=2, i\%2=0}^{\infty} \frac{f^{(i)}(m)H^{i+1}}{2^i i!}$$
 Jeder 2. Term wird zu 0  $i\%2 = 1 \Rightarrow (a-m)^i + (b-m)^i = 0$ 

II: 
$$\int_{a}^{b} f(x)dx = Hf(m) + \sum_{i=2}^{\infty} \frac{f^{(i)}(m)H^{i+1}}{(i+1)2^{i}i!}$$

II: 
$$\int_{a}^{b} f(x)dx = Hf(m) + \sum_{i=2,i\%2=0}^{\infty} \frac{f^{(i)}(m)H^{i+1}}{(i+1)2^{i}i!}$$
 
$$i\%2 = 1 \Rightarrow \int_{-H/2}^{H/2} x^{i} = 0$$
 
$$\text{I in II} \Rightarrow \int_{a}^{b} f(x)dx = H\frac{f(a) + f(b)}{2} + \sum_{i=2,i\%2=0}^{\infty} f^{(i)}(m) \left(\frac{(H)^{i+1}}{(i+1)2^{i}i!} - \frac{H^{i+1}}{2^{i}i!}\right)$$
 
$$\Rightarrow \int_{a}^{b} f(x)dx - T(f) = \sum_{i=2,i\%2=0}^{\infty} H^{i+1}C_{i}$$

Bei Trapezsumme mit Hilfe Der Euler-Maclaurin Formel:  $\int_a^b f(x)dx - TS(f;h) = H \qquad \sum_{i=1}^\infty \quad h^i \tilde{C}_i \in O(Hh^2)$ 



### Übung 7 - Romberg Quadratur

Idee: Kombiniere Trapezsummen mit unterschiedlichem h → Fehlerreduktion

$$\begin{split} I: \int_{a}^{b} f(x) dx - TS(f; h_{1}) &= H(h_{1}^{2} \tilde{C}_{2} + h_{1}^{4} \tilde{C}_{4} + \ldots) \\ II: \int_{a}^{b} f(x) dx - TS(f; h_{2}) &= H(h_{2}^{2} \tilde{C}_{2} + h_{2}^{4} \tilde{C}_{4} + \ldots) \\ I - II * h_{1}^{2} / h_{2}^{2} &:= \int_{a}^{b} f(x) dx (1 - h_{1}^{2} / h_{2}^{2}) - TS(f; h_{1}) + h_{1}^{2} / h_{2}^{2} TS(f; h_{2}) = H(h_{2}^{2} h_{1}^{2} \tilde{C}_{4} + \ldots) \\ \frac{I - II * h_{1}^{2} / h_{2}^{2}}{1 - h_{1}^{2} / h_{2}^{2}} &:= \int_{a}^{b} f(x) dx - \frac{TS(f; h_{1}) - h_{1}^{2} / h_{2}^{2} TS(f; h_{2})}{1 - h_{1}^{2} / h_{2}^{2}} = \frac{H(h_{2}^{2} h_{1}^{2} \tilde{C}_{4} + \ldots)}{1 - h_{1}^{2} / h_{2}^{2}} \in O(h_{2}^{2} h_{1}^{2}) \end{split}$$

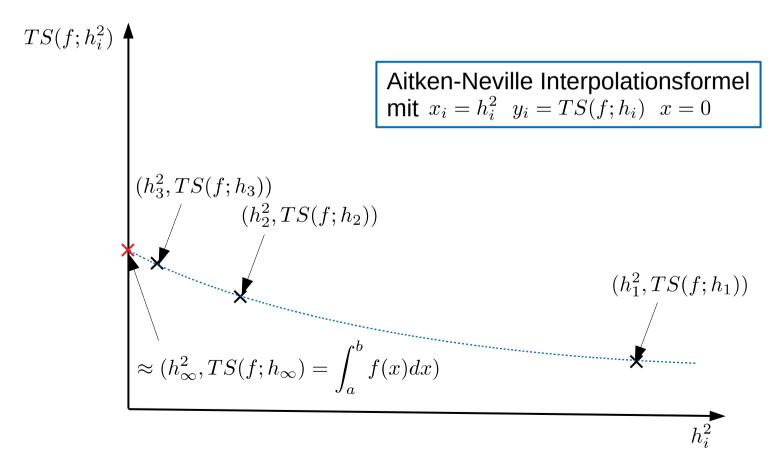
Wiederholte Anwendung mit unterschiedlichen Schrittweiten kürzt weitere Terme!

 $\rightarrow$  Fehler in  $O(h_1^2h_2^2h_3^2...)$ 



### Übung 7 – Alternativer Blick auf Romberg

Extrapolation und Auswertung bei 0 um Ergebnis zu verbessern!





Bearbeitung Aufgabe 3

a) Berechnung der Trapezsummen

b) Romberg Extrapolation







### Ubung 7 - Kondition der Quadratur

- Eingabefehler durch Stützwerte  $f(x_i) = y_i$

• Quadraturformel allgemein: 
$$\sum_{i=0}^n w_i f(x_i) = \sum_{i=0}^n w_i y_i = Q(y)$$
• Absolute Kondition: 
$$|Q(y) - Q(\tilde{y})| = \left|\sum_{i=0}^n w_i y_i - \sum_{i=0}^n w_i (y_i + \epsilon_i)\right| = \left|\sum_{i=0}^n w_i \epsilon_i\right| \leq \sum_{i=0}^n |w_i \epsilon_i|$$

$$\leq |e_{max}| \sum_{i=0}^n |w_i|$$

- Potentiell Vergrößerung bei negativen Gewichten!  $\sum_{i=0}^n w_i = b-a \leq \sum_{i=0}^n |w_i|$
- Quadraturformeln gut konditioniert wenn alle Gewichte positiv (oder 0)!



### Übung 7 - Gauß Quadratur

- Beobachtung: Quadraturformel besitzt 2n Parameter  $\sum_{i=1}^{n} w_i f(x_i)$
- Idee: Bestimme nicht nur Gewichte  $w_i$  optimal sondern auch Stützstellen  $x_i$ 
  - → 2n Bedingungen
  - → Polynom vom Grad 2n-1 exakt integrierbar
- Ansatz mit Methode der unbestimmten Koeffizienten:

$$g_0(x) = x^0 : \sum_{i=1}^n w_i g_0(x_i) = \sum_{i=1}^n w_i \stackrel{!}{=} \int_a^b 1 dx = \int_a^b g_0(x) dx$$

$$\vdots$$

$$g_{2n-1}(x) = x^{2n-1} : \sum_{i=1}^{n} w_i g_{2n-1}(x_i) = \sum_{i=1}^{n} w_i x_i^{2n-1} \stackrel{!}{=} \int_a^b x^{2n-1} dx = \int_a^b g_{2n-1}(x) dx$$

ightarrow Löse nichtlineares Gleichungssystem ightarrow  $w_i$  und  $x_i$  In Praxis: Stützstellen  $x_i$  über Nullstellen orthogonaler Polynome (z.B. Lagrange Polynome) Beobachtung: Gewichte  $w_i > 0$  ightarrow immer gut konditioniert!



Bearbeitung Aufgabe 4
a) Herleitung der Gaussquadratur mit 2 Punkten

b) Anwendung der Gaussquadratur auf Beispielfunktion







#### **Archimedes Quadratur**

- Start mit Trapez
- Weitere Punkte hinzufügen → berechne hinzugefügte Dreiecksfläche
- Hierarchisches Verfahren:
   Was kommt hinzu bei Verfeinerung?
- Adaptives Verfeinern möglich: Stoppe Verfeinerung bei kleinem Dreiecksvolumen

