# Introdução à Física Computacional 1S/2017

Projeto 3 — Derivadas e integrais numéricas

**Início:** 07 de Abril de 2017

Data da entrega do relatório: 28 de Abril de 2017

Prof.: Eric C. Andrade

Data máxima de entrega do relatório: 05 de Maio de 2017

# Descrição:

Discutiremos aqui brevemente alguns conceitos básicos de cálculo numérico que são muito úteis no dia a dia da pesquisa. O ingrediente básico que permeia todos esses métodos é a expansão em série de Taylor de uma função f(x) ao redor de  $x_0$ 

$$f(x) = f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0) + \frac{1}{2!}f''(x_0)(x - x_0)^2 + \frac{1}{3!}f'''(x_0)(x - x_0)^3 + \dots$$
 (1)

### Sugestão de execução:

Aula 5

### 1) Derivada numérica

Dada uma função f(x), podemos obter uma aproximação para sua derivada utilizando a definição

$$f'(x) = \lim_{h \to 0} \frac{f(x+h) - f(x)}{h},\tag{2}$$

só que para um h finito

$$f'(x) \approx \frac{f(x+h) - f(x)}{h}. (3)$$

À primeira vista, parece que tudo que temos que fazer é escolher um valor de h bem pequeno que obteremos o valor exato da derivada. Como veremos explicitamente em um exemplo, esse não é caso, pois rapidamente perdemos precisão numérica.

A primeira pergunta que nos fazemos é qual é o erro que comentemos ao passar de (2) para (3)? Para respondermos essa questão, escrevemos

$$f(x+h) = f(x) + hf'(x) + \frac{h^2}{2!}f''(x) + \dots,$$

donde obtemos a derivada para frente de 2 pontos

$$f_f'(x) = \frac{f(x+h) - f(x)}{h} + \mathcal{O}(h). \tag{4}$$

Aqui o símbolo  $\mathcal{O}(h)$  quer dizer que o erro que cometemos ao truncar a expansão em série de Taylor para o cálculo de f'(x) é da ordem de h. Analogamente, podemos calcular a **derivada para trás de 2 pontos** 

$$f'_{t}(x) = \frac{f(x) - f(x - h)}{h} + \mathcal{O}(h).$$

$$(5)$$

Se combinarmos as equações (4) e (5) podemos escrever a derivada simétrica de 3 pontos

$$f'_{3s}(x) = \frac{1}{2} (f'_f(x) + f'_t(x)),$$

$$f'_{3s}(x) = \frac{f(x+h) - f(x-h)}{2h} + \mathcal{O}(h^2).$$
(6)

h	$f_f'(1)$	$f_t'(1)$	$f_{3s}'\left(1\right)$	$f_{5s}^{\prime}\left(1\right)$	$f_{3s}^{\prime\prime}(1)$	$f_{5s}^{\prime\prime}\left(1\right)$
$5 \times 10^{-1}$						
$1 \times 10^{-1}$						
$5 \times 10^{-2}$						
$1 \times 10^{-2}$						
$5 \times 10^{-3}$						
$1 \times 10^{-3}$						
$5 \times 10^{-4}$						
$1 \times 10^{-4}$						
$5 \times 10^{-5}$						
$1 \times 10^{-5}$						
$5 \times 10^{-6}$						
$1 \times 10^{-6}$						
$1 \times 10^{-7}$						
$1 \times 10^{-8}$						

Tabela I: Derivadas numéricas de f(x) em (10) no ponto x=1 por meio de diferentes aproximações em função do passo h.

Note que um há um nesse caso o erro passa agora para  $\mathcal{O}\left(h^2\right)$ , ou seja melhoramos nossa convergência. Isso ocorre porque o termo envolvendo a derivada segunda na expansão em Taylor é simétrico em h e assim a primeira correção vem apenas do termo cúbico. Qual é o preço que pagamos para esse ganho em precisão? Temos que agora avaliar tanto  $f\left(x+h\right)$  quanto  $f\left(x-h\right)$ , o que aumenta o custo computacional. Podemos continuar com esse procedimento e calcular agora da **derivada simétrica de 5 pontos** 

$$f'_{5s}(x) = \frac{f(x-2h) - 8f(x-h) + 8f(x+h) - f(x+2h)}{12h} + \mathcal{O}(h^4),$$
(7)

que agora possui um erro da ordem de  $h^4$  com o preço de termos que avaliar a função também em  $x\pm 2h$ . Naturalmente, derivadas simétricas envolvendo mais pontos podem ser construídas de modo análogo.

Podemos aplicar a mesma ideia calcularmos numericamente a derivada segunda de uma função. Partimos da seguinte igualdade

$$f(x+h) - 2f(x) + f(x-h) = f''(x)h^2 + O(h^4)$$

e chegamos assim à derivada segunda simétrica de três pontos

$$f_{3s}''(x) = \frac{f(x+h) - 2f(x) + f(x-h)}{h^2} + \mathcal{O}(h^2).$$
(8)

Também podemos escrever uma expressão para a derivada segunda simétrica de cinco pontos

$$f_{5s}''(x) = \frac{-f(x-2h) + 16f(x-h) - 30f(x) + 16f(x+h) - f(x+2h)}{12h^2} + \mathcal{O}(h^4).$$
 (9)

Baseado nessa discussão, considere agora a seguinte função

$$f(x) = e^{2x} \operatorname{sen} x. \tag{10}$$

- (a) Escreva um programa FORTRAN que calcule as derivadas de f(x) para as diferentes aproximações e valores de h no ponto x = 1.
- (b) Preencha a tabela I com o valor absoluto dos desvios em relação aos resultados exatos  $|\varepsilon|$ . Aponte o valor ótimo de h em cada um dos casos e discuta seus resultados.
- (c) Faça um gráfico de  $\log_{10} |\varepsilon| \times \log_{10} h$  para  $f'_f(1)$ ,  $f'_{3s}(1)$ ,  $f'_{5s}(1)$  e  $f''_{3s}(1)$ . Verifique que a ordem da convergência das aproximações coincide com aquela esperada teoricamente e discuta seus resultados.

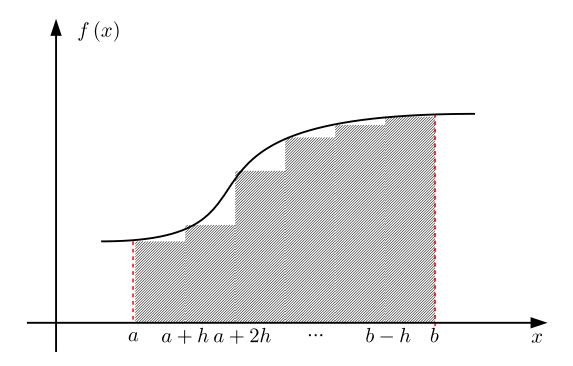


Figura 1: Representação geométrica do cálculo da integral. Dividimos o intervalo [a,b] em N subintervalos de igual tamanho h = (b-a)/N.

# 2) Integração numérica

A integral

$$I = \int_{a}^{b} f(x) dx, \tag{11}$$

possui um significado geométrico muito simples: ela dá a área contida sob a curva descrita pela função f(x) indo de x=a até x=b. A ideia básica por trás dos métodos básicos de integração é dividir o intervalo [a,b] em N subintervalos de igual tamanho h=(b-a)/N, de tal forma que a integral é agora dada por, veja figura 1

$$I = \int_{a}^{b} f(x) dx = \int_{a}^{a+h} f(x) dx + \int_{a+h}^{a+2h} f(x) dx + \dots \int_{b-h}^{b} f(x) dx.$$
 (12)

O que fazemos agora é aproximarmos f(x) em cada um dos intervalos por funções simples, para as quais podemos fazer a integral analiticamente. Começamos com uma aproximação linear para f(x) ao redor de x = u

$$f(x) \approx f(u) + f'(u)(x - u) \approx f(u) + \frac{f(u + h) - f(u)}{h}(x - u),$$

onde utilizamos a Eq. 4. Temos assim que

$$I = \int_{u}^{u+h} f(x) dx = \int_{u}^{u+h} \left( f(u) + \frac{f(u+h) - f(u)}{h} (x-u) \right) dx = \frac{1}{2} h \left( f(u+h) + f(u) \right), \tag{13}$$

que é conhecida como **regra do trapézio**. Seu erro local é  $\mathcal{O}(h^3)$  e o erro global é de  $\mathcal{O}(h^2)$ . A integral no intervalo

<sup>&</sup>lt;sup>1</sup> O erro local é o erro em cada uma das N partições. Ele depende de h = (b - a)/N. Como temos N partições, temos que somar N erros locals e, por isso, o erro global é sempre uma potência de h menor do que o erro local.

h	Regra do	trapézio	Regra de	Simpson
1/2				
1/4				
1/8				
1/16				
1/32				
1/64				
1/128				
1/256				
1/1024				
1/2048				
1/4096				
1/8192				

Tabela II: Integral numérica de f(x) em (16) no intervalo [0,1] por meio de duas diferentes aproximações como função da partição do intervalo h.

[a, b] é então dada por

$$I_T \approx h \left[ 0.5f(a) + f(a+h) + f(a+2h) + f(a+3h) + \dots + f(b-h) + 0.5f(b) \right].$$
 (14)

Para escrever um código com esse método, é mais eficiente calcularmos separadamente a contribuição dos extremos, dada por  $0.5h\left(f\left(a\right)+f\left(b\right)\right)$ , e realizarmos um laço para calcularmos as contribuições restantes das partições internas. Podemos agora considerar uma aproximação quadrática para  $f\left(x\right)$  ao redor de x=u

$$f\left(x\right)\approx f\left(u\right)+\left\lceil\frac{f\left(u+h\right)-f\left(u\right)}{h}\right\rceil\left(x-u\right)+\frac{1}{2}\left\lceil\frac{f\left(u+h\right)-2f\left(u\right)+f\left(u-h\right)}{h^{2}}\right\rceil\left(x-u\right)^{2},$$

onde utilizamos a Eq. 8. Nesse caso, precisamos de três pontos em nosso intervalo e a integral que avaliaremos é

$$I = \int_{u-h}^{u+h} f(x) dx = f(u) 2h + \frac{h}{3} (f(u+h) - 2f(u) + f(u-h)) = \frac{1}{3} (f(u+h) + 4f(u) + f(u-h)), \tag{15}$$

que é conhecida como **regra de Simpson**. Seu erro global é  $\mathcal{O}\left(h^4\right)$ . A integral no intervalo [a,b] é então dada por

$$I_S \approx \frac{h}{3} \left[ f(a) + 4f(a+h) + 2f(a+2h) + 4f(a+3h) + 2f(a+4h) \dots + f(b) \right].$$

Novamente, para a confecção do código para esse método, é mais eficiente calcularmos separadamente a contribuição dos extremos, agora dada por  $\frac{h}{3}(f(a)+f(b))$ , e realizarmos um laço para calcularmos as contribuições restantes das partições internas. Note, contudo, que nesse os termos de ordem par e ímpar possuem pesos diferentes.

Podemos continuar esse processo e considerar cada vez mais pontos e polinômios de grau superior como aproximações para f(x). Contudo, na prática a série de Taylor é apenas localmente convergente e portanto não é imediato que um polinômio de ordem maior se traduza em uma melhor convergência. As duas aproximações descritas acima formam a base de métodos bem robusto para avaliarmos integrais mesmo de funções não muito suaves. O segredo do sucesso do método está em variarmos o valor das partições N até em obtermos a precisão desejada.

Baseado nessa discussão, considere agora a seguinte função

$$f(x) = e^{2x} \cos \frac{x}{4}.\tag{16}$$

- (a) Escreva um programa FORTRAN que calcule  $I = \int_0^1 f(x) dx$  tanto pelo método do trapézio quanto pelo de Simpson para diferentes valores da partição h = 1/N.
- (b) Preencha a tabela II com o valor absoluto dos desvios em relação ao resultado exato  $|\varepsilon|$ . Aponte o valor ótimo de h em cada um dos casos e discuta seus resultados.
- (c) Faça um gráfico de  $\log_{10} |\varepsilon| \times \log_{10} h$  para ambos os métodos. Verifique que a ordem da convergência das aproximações coincide com aquela esperada teoricamente e discuta seus resultados.

```
= 100001
Number of observations
                                          = -1.434316
Mean of independent variable
Mean of dependent variable
                                          = -0.1842457
Standard dev. of ind. variable
                                          = 0.4344598
Standard dev. of dep. variable
                                          = 0.440337
Correlation coefficient
                                          = 0.9999709
Regression coefficient (SLOPE)
                                          = 1.013498
Standard error of coefficient
                                          = 2.461248e-05
 - value for coefficient
                                          = 41178.2
Regression constant (INTERCEPT)
                                          = 1.269431
Standard error of constant
                                          = 3.688603e-09
t - value for constant
                                          = 34414.94
Analysis of variance
Source
                 d.E
                         Sum of squares Mean Square
Regression
                        19300.52
                                         19388.52
                                                         1.695644e+09
                   1
Residual
                99999
                         1.143419
                                         1.143431e-05
                100000 19389.66
Total
y = 1.2694 + 1.0135 ° x
Regression of set 0 results to set 1
```

Figura 2: Exemplo de um console do Xmgrace com os resultados de uma regressão linear.

#### Breve discussão sobre a execução dos problemas

Nesses problemas é pedido que vocês façam um gráfico  $\log_{10} |\varepsilon| \times \log_{10} h$ . A ideia aqui é o erro  $|\varepsilon|$  depende de uma potência de h

$$|\varepsilon| = Ah^{\alpha}, \tag{17}$$

onde A é uma constante numérica sem importância para nossa discussão e  $\alpha$  é o expoente no qual estamos interessados. Por exemplo quando dizemos que a convergência de um método é linear, quer dizer que  $\alpha=1$ . Uma convergência quadrática significa  $\alpha=2$  e assim por diante.

Em situações nas quais temos uma dependência do tipo lei de potência, é conveniente aplicarmos o log dos dois lados para extrairmos o valor do expoente em uma escala linear. Pela Eq. (17) temos então que

$$\log_{10} |\varepsilon| = \log_{10} A h^{\alpha},$$
  
= \log\_{10} A + \alpha \log\_{10} h. (18)

Ou seja, ao gerarmos a curva  $\log_{10} |\varepsilon| \times \log_{10} h$  concluímos que o coeficiente angular da reta dá diretamente o expoente  $\alpha$ . Esse é o número no qual estamos interessados para estudarmos a convergência de cada um dos métodos (o coeficiente linear pode ser ignorado nessa discussão).

Para calcular o log na base 10, basta utilizarem a função DLOG10(). Vocês deverão então gerar um gráfico no Xmgrace com essa curva. O próximo passo é realizar uma regressão linear para calcularmos  $\alpha$ .

- Para ler o arquivo foo.dat e graficá-lo faça: Data -> Import -> ASCII e escolha foo.dat.
- Para realizar a regressão linear faça: Data -> Transformation -> Regression. Isso vai gerar uma janela. Basta clicar em Accept, pois a opção padrão é a regressão linear. Pronto, a curva já é gerada automaticamente
- Para visualizar a expressão analítica da curva, vá em Window -> Console, veja um exemplo na Fig. 2
- A expressão para a reta aparece, no exemplo na Fig. 2, como y = 1.2694 + 1.0135 \* x. O valor do coeficiente angular é então  $1.01350\,(2)$  ou  $1.01350\,\pm 2$ , já com o erro. O erro pode ser encontrado na linha "Standard error of coefficient" e nesse exemplo é dado por  $2.46\times 10^{-5}$ .